

IN THE UNITED STATES PATENT AND TRADEMARK OFFICE

ATTORNEY DOCKET NO. 016907/1147



Applicant: Hiroki KANNO et al.

Title: IMAGE PROCESSING APPARATUS

Appl. No.: Unassigned

Filing Date: 09/19/2000

Examiner: Unassigned

Art Unit: Unassigned



UTILITY PATENT APPLICATION
TRANSMITTAL

Assistant Commissioner for Patents
Box PATENT APPLICATION
Washington, D.C. 20231

Sir:

Transmitted herewith for filing under 37 C.F.R. § 1.53(b) is the nonprovisional utility patent application of:

Hiroki KANNO
Sunao TABATA

Enclosed are:

- [X] Non-English Specification, Claim(s), and Abstract (37 pages).
- [X] Formal drawings (21 sheets, Figures 1-32).
- [X] Declaration and Power of Attorney (2 pages).
- [X] Assignment of the invention to TOSHIBA TEC KABUSHIKI KAISHA.
- [X] Assignment Recordation Cover Sheet.
- [X] Information Disclosure Statement.
- [X] Form PTO-1449 with copies of 1 listed reference(s).

09/19/00 09/663690


The filing fee is calculated below:

	Claims as Filed	Included in Basic Fee	Extra Claims	Rate	Fee Totals
Basic Fee				\$690.00	\$690.00
Total Claims:	12	- 20	= 0	x \$18.00	= \$0.00
Independents:	10	- 3	= 7	x \$78.00	= \$546.00
If any Multiple Dependent Claim(s) present:				+ \$260.00	= \$0.00
Assignment Recording Fee per property				+ \$40.00	= \$40.00
Surcharge Under 37 C.F.R. 1.17(k) for Non-English Text				+ \$130.00	= \$130.00
				SUBTOTAL:	= \$1406.00
[] Small Entity Fees Apply (subtract ½ of above):					= \$0.00
				TOTAL FILING FEE:	= \$1406.00

- [X] A check in the amount of \$1406.00 to cover the filing fee is enclosed.
- [] The required filing fees are not enclosed but will be submitted in response to the Notice to File Missing Parts of Application.
- [X] The Assistant Commissioner is hereby authorized to charge any additional fees which may be required regarding this application under 37 C.F.R. §§ 1.16-1.17, or credit any overpayment, to Deposit Account No. 19-0741. Should no proper payment be enclosed herewith, as by a check being in the wrong amount, unsigned, post-dated, otherwise improper or informal or even entirely missing, the Assistant Commissioner is authorized to charge the unpaid amount to Deposit Account No. 19-0741.

Please direct all correspondence to the undersigned attorney or agent at the address indicated below.

Respectfully submitted,



Johnny A. Kumar
Attorney for Applicant
Registration No. 34,649

September 19, 2000
Date

FOLEY & LARDNER
Washington Harbour
3000 K Street, N.W., Suite 500
Washington, D.C. 20007-5109
Telephone: (202) 672-5489
Facsimile: (202) 672-5399

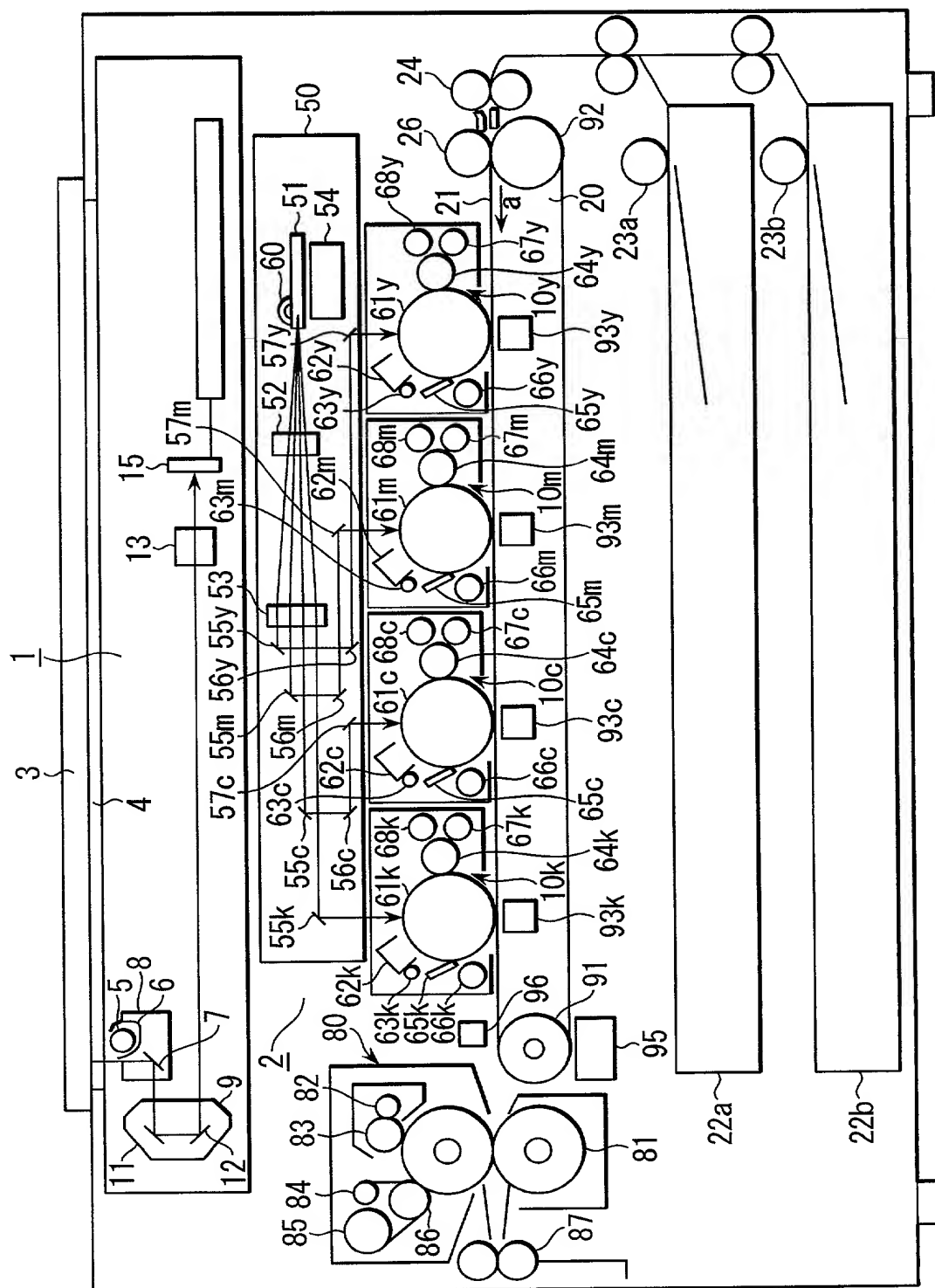


FIG. 1

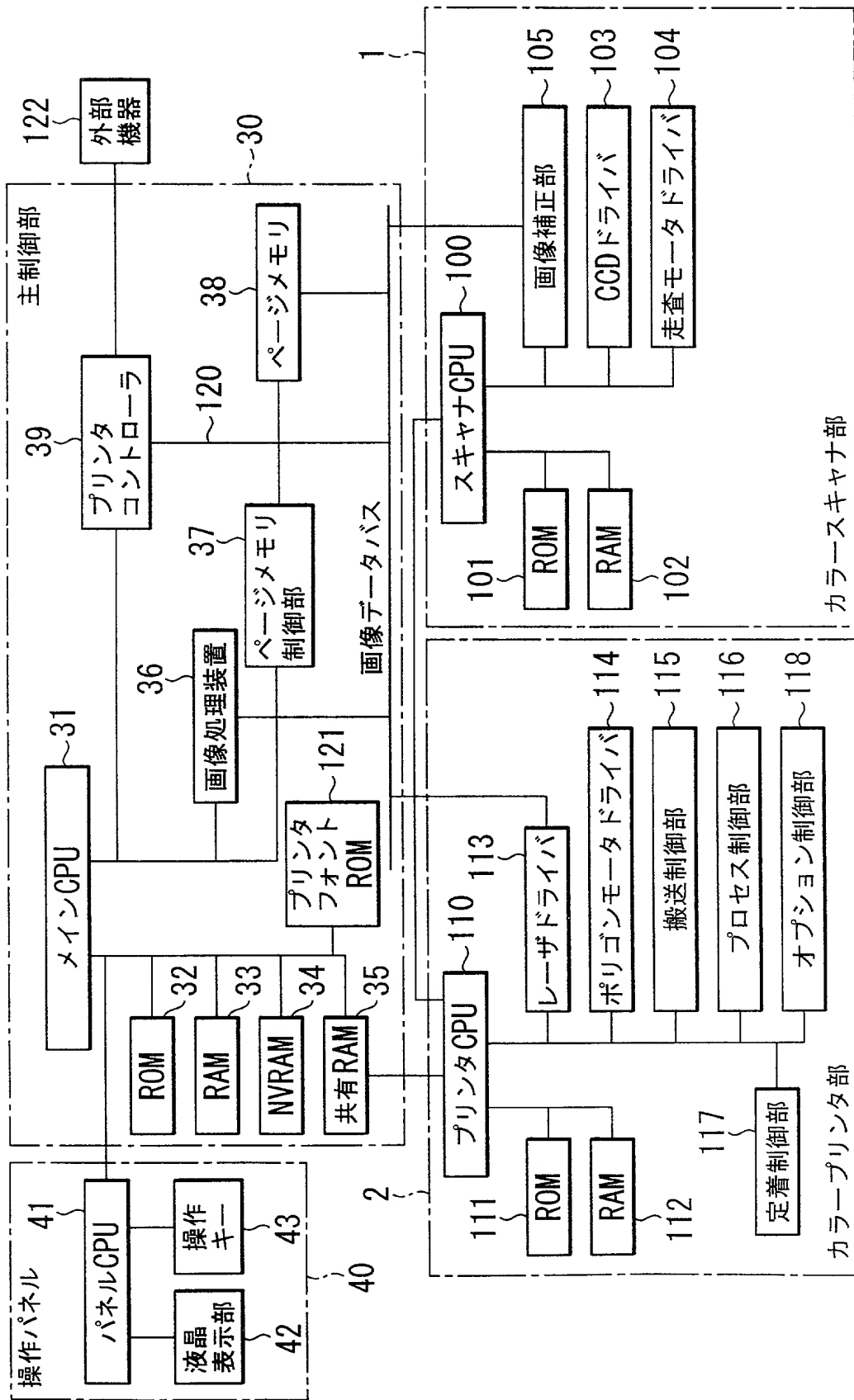


FIG. 2

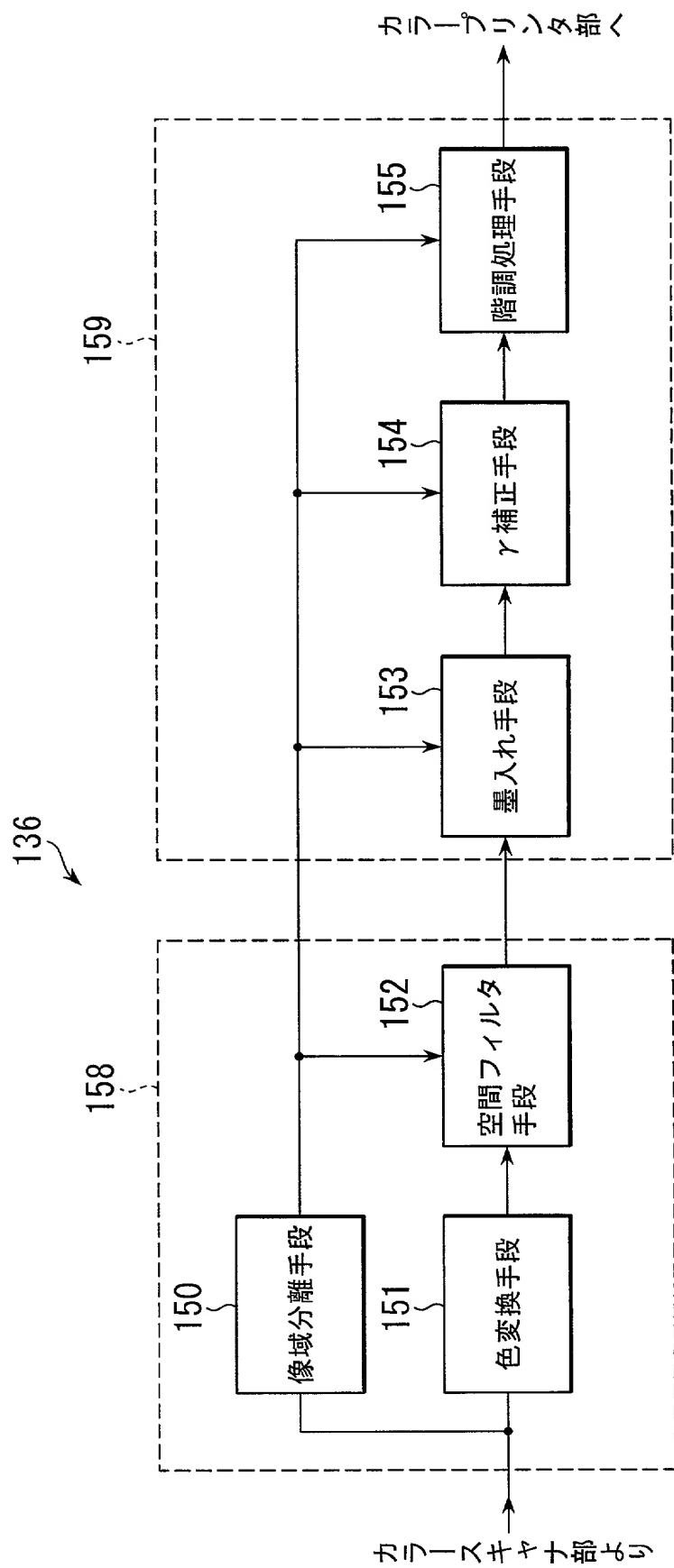


FIG. 3

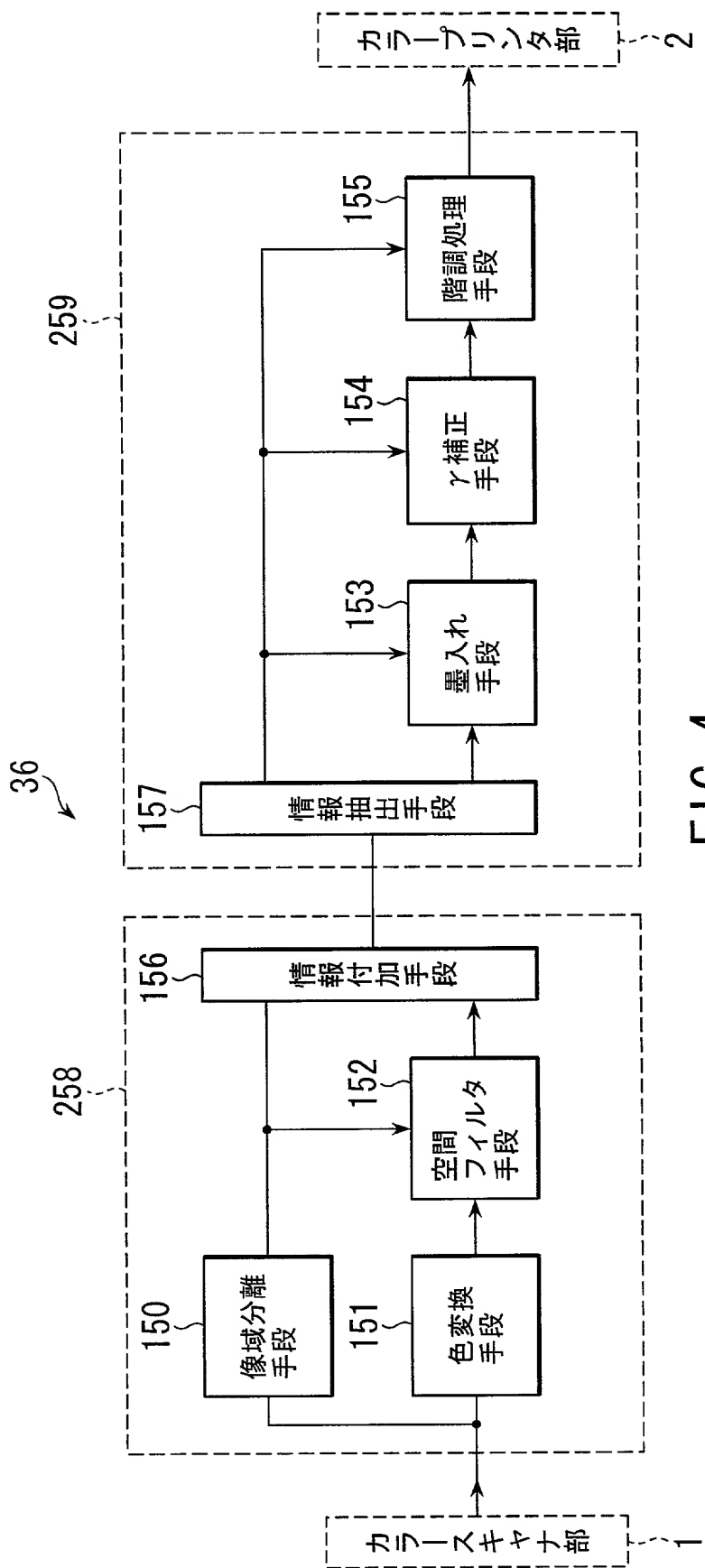


FIG. 4

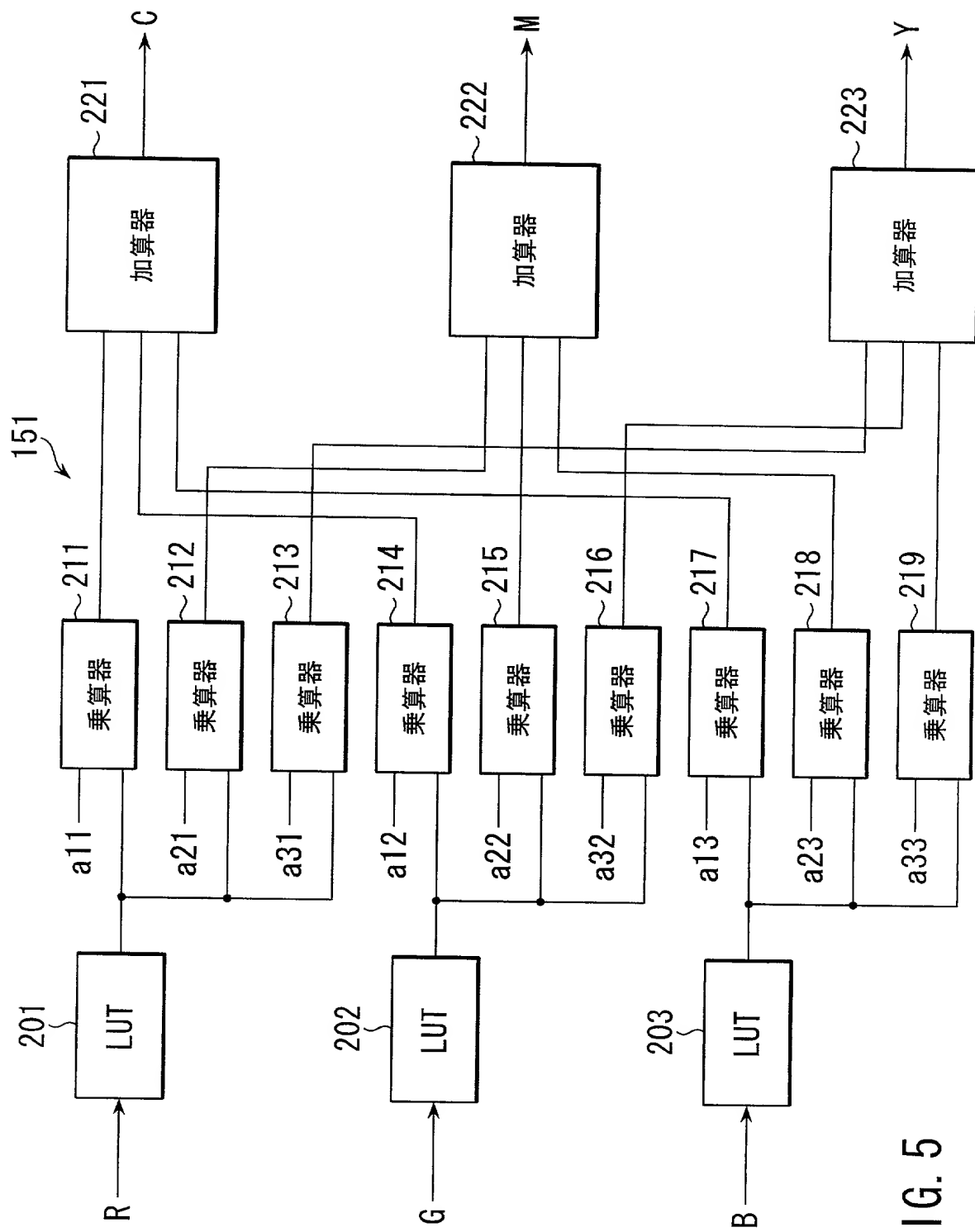


FIG. 5

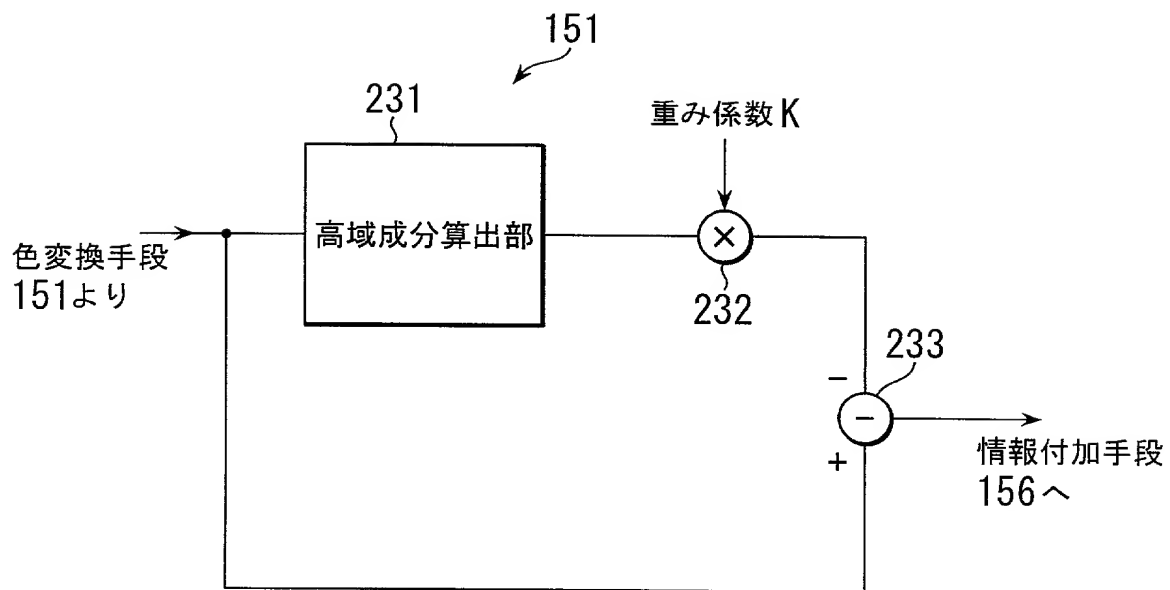


FIG. 6

0	1	0
1	-4	1
0	1	0

FIG. 7

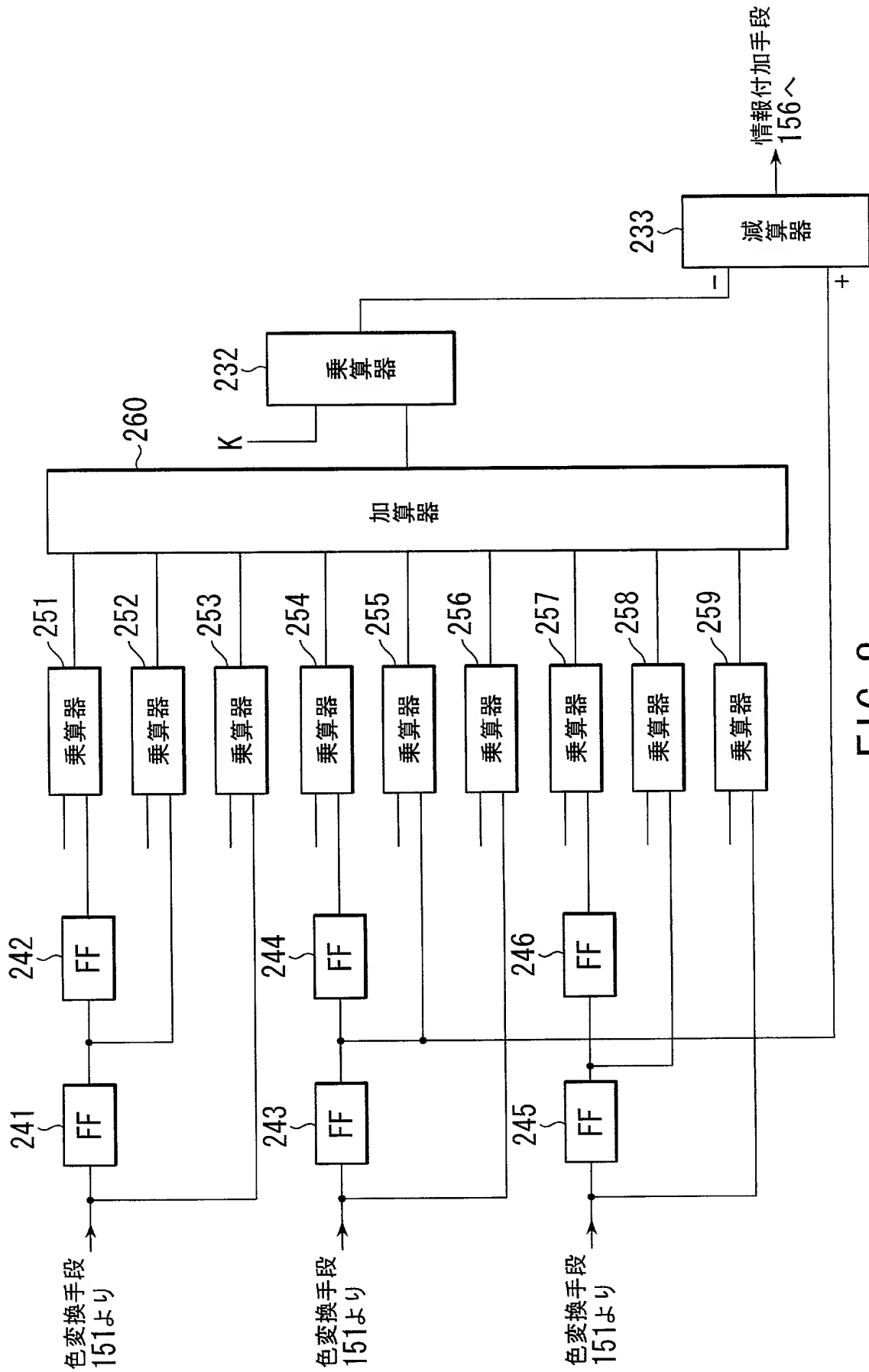
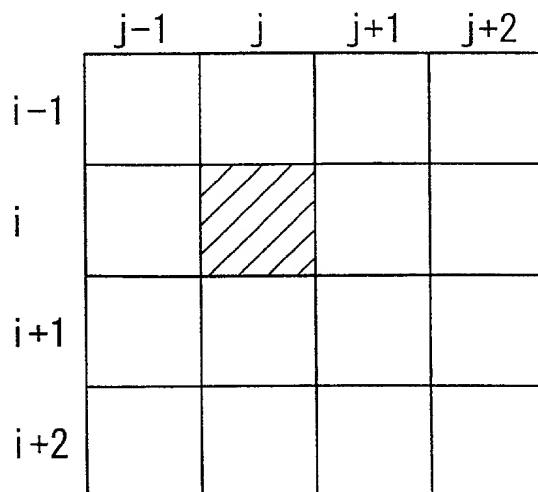
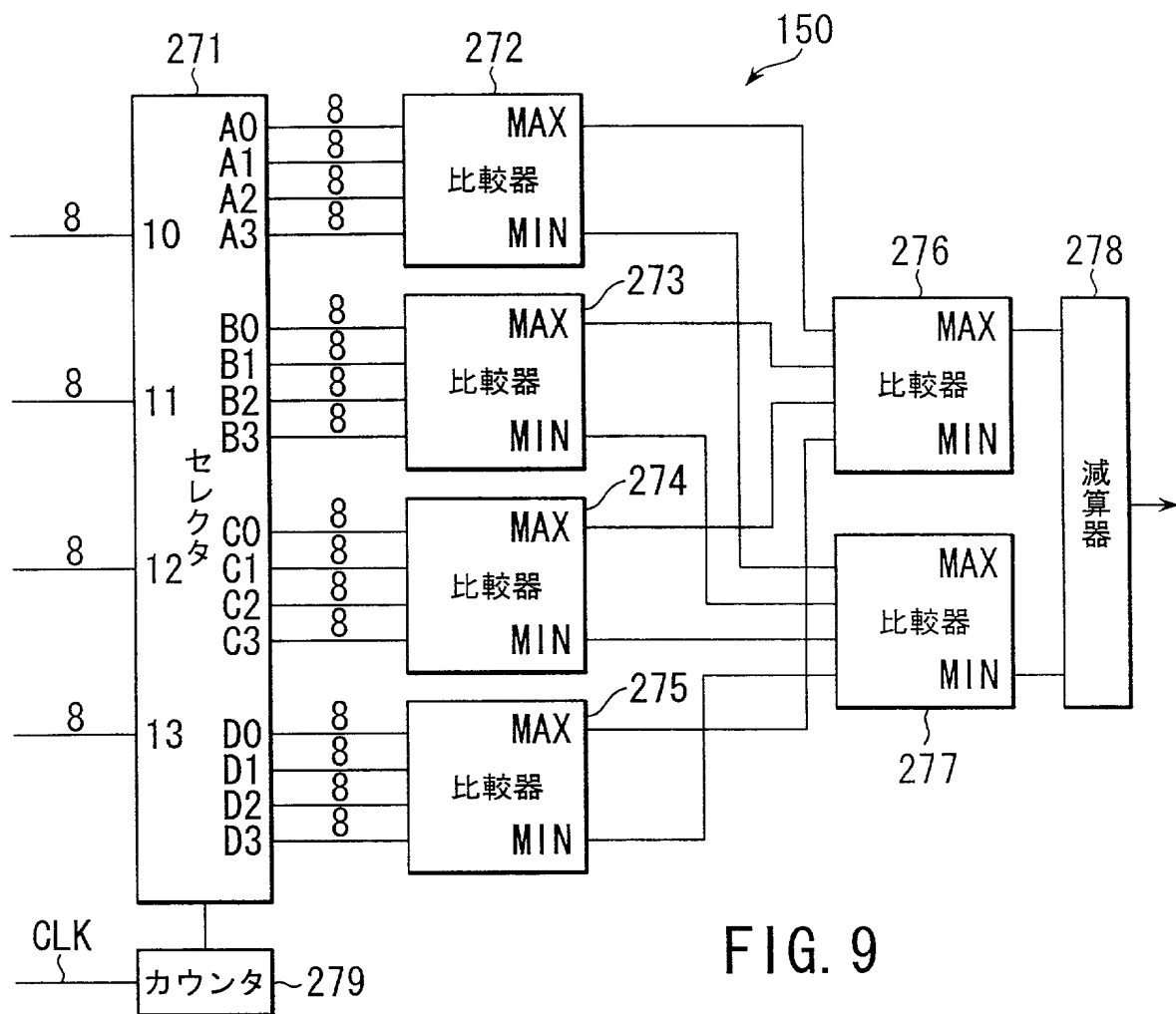


FIG. 8



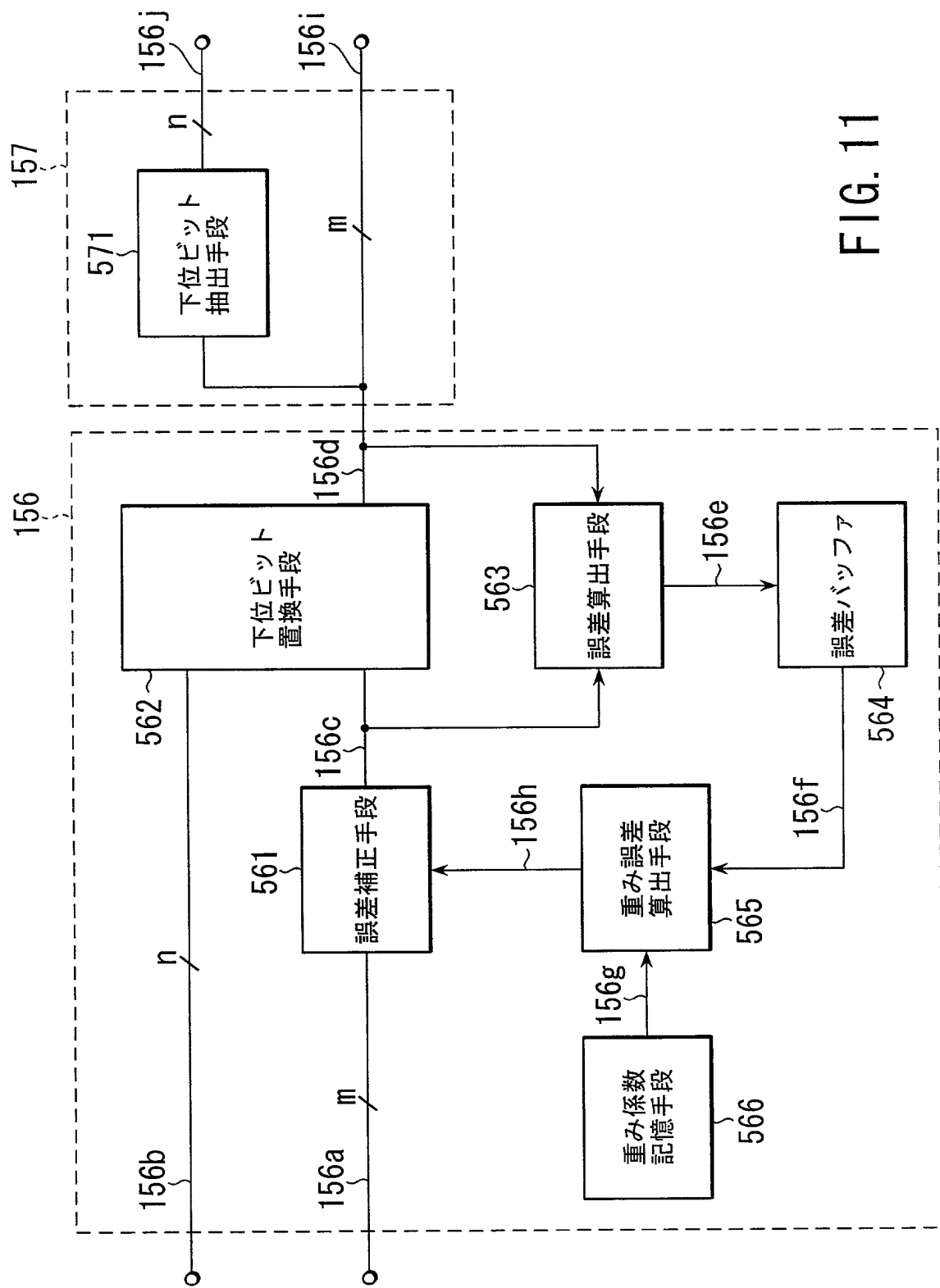


FIG. 11

FIG. 12

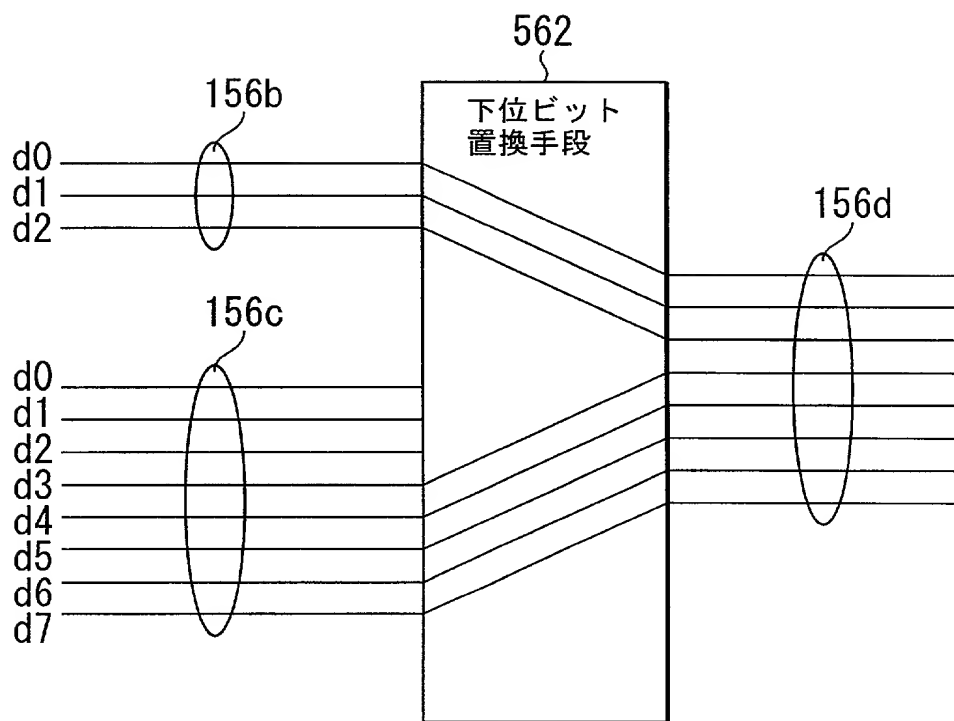
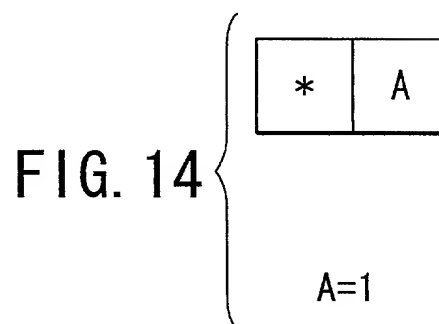
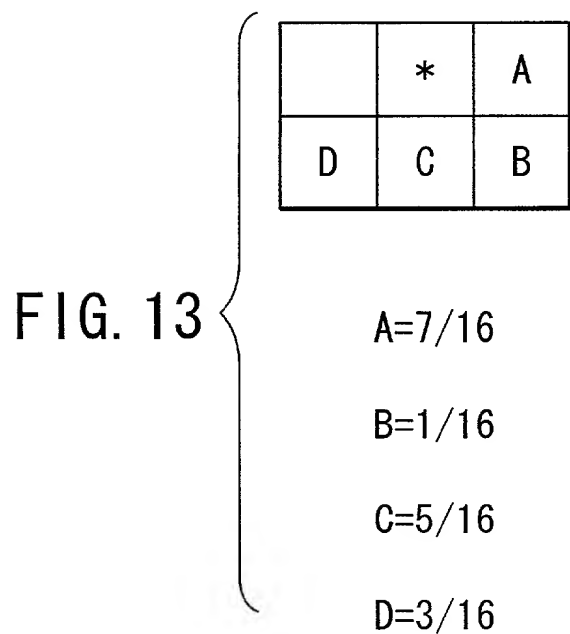


FIG. 12



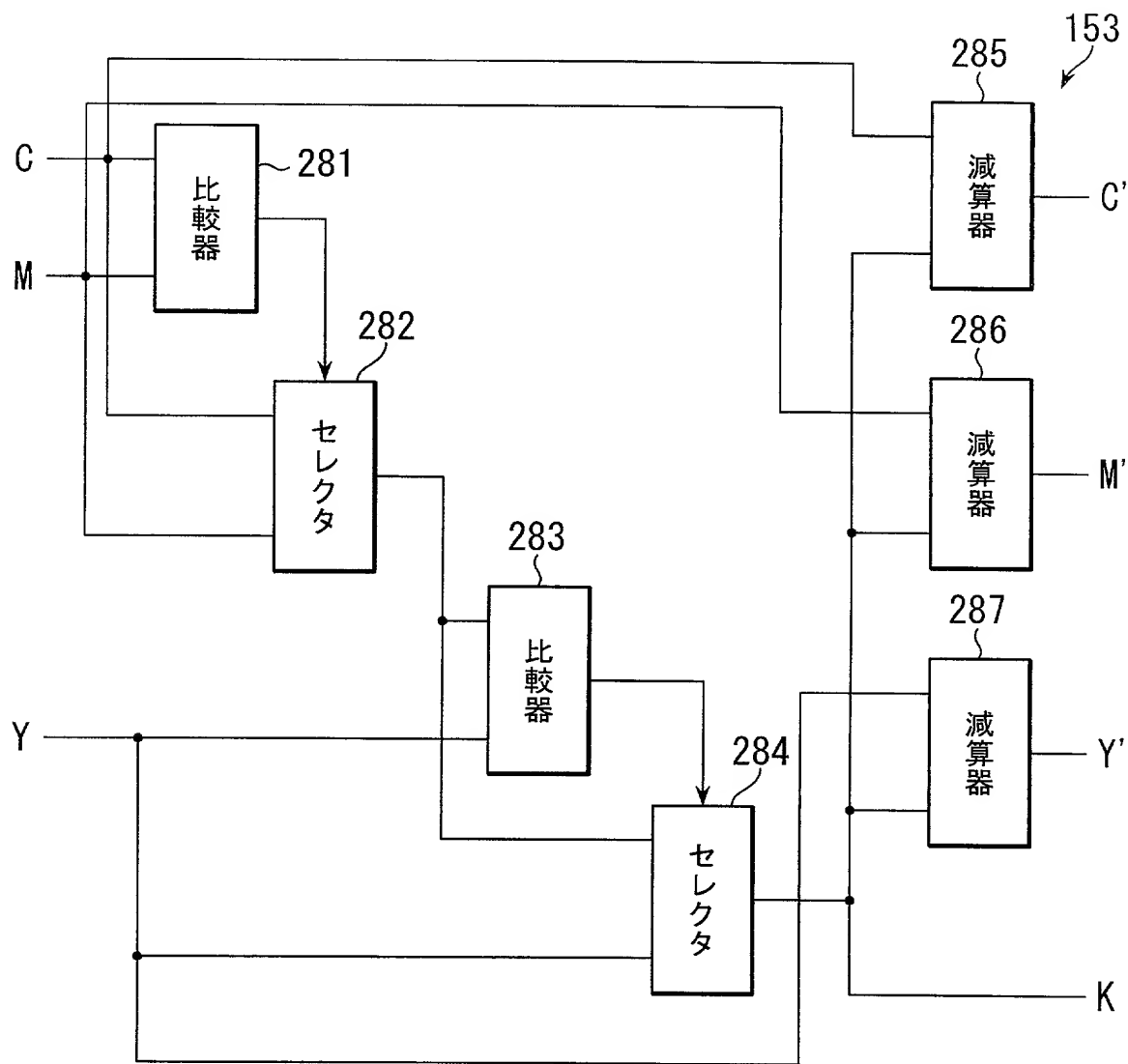


FIG. 15

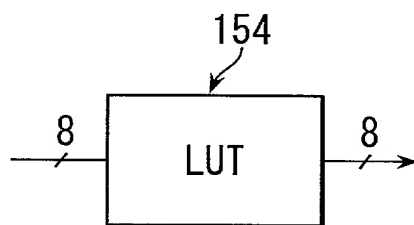
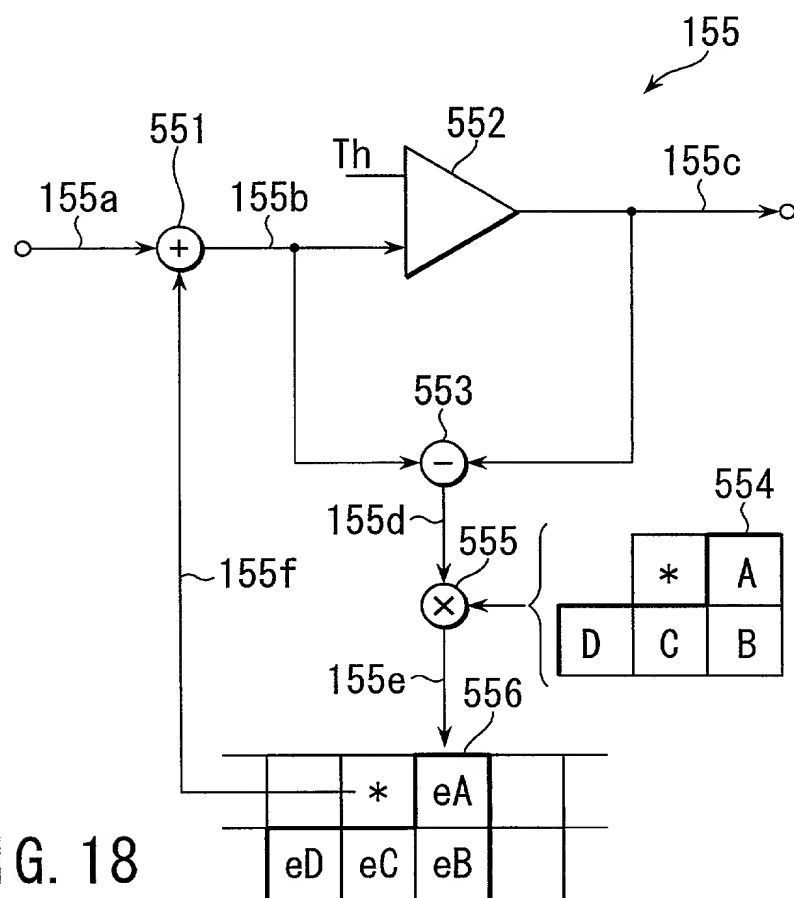
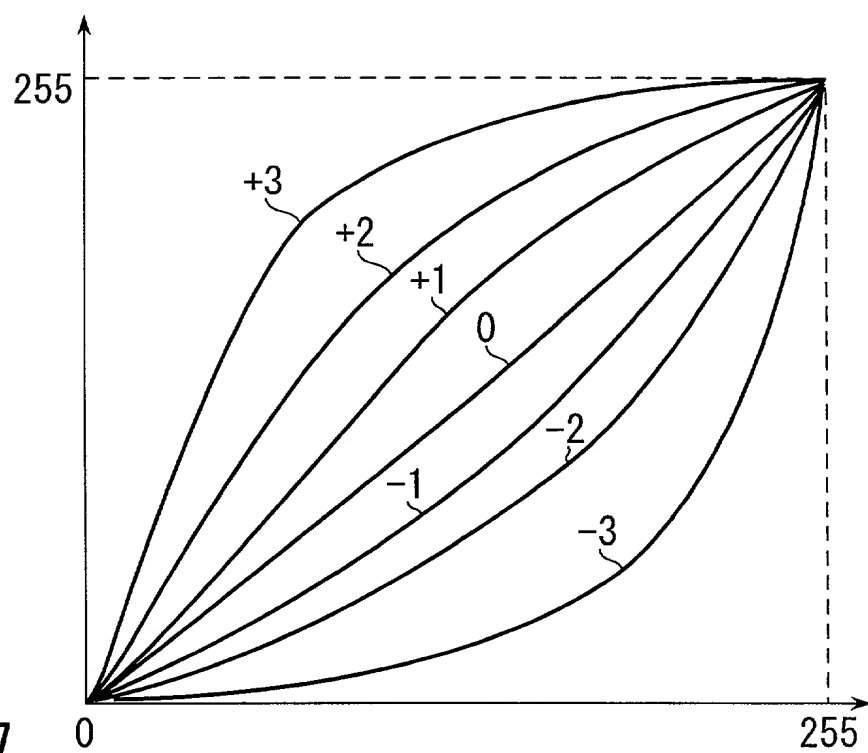


FIG. 16



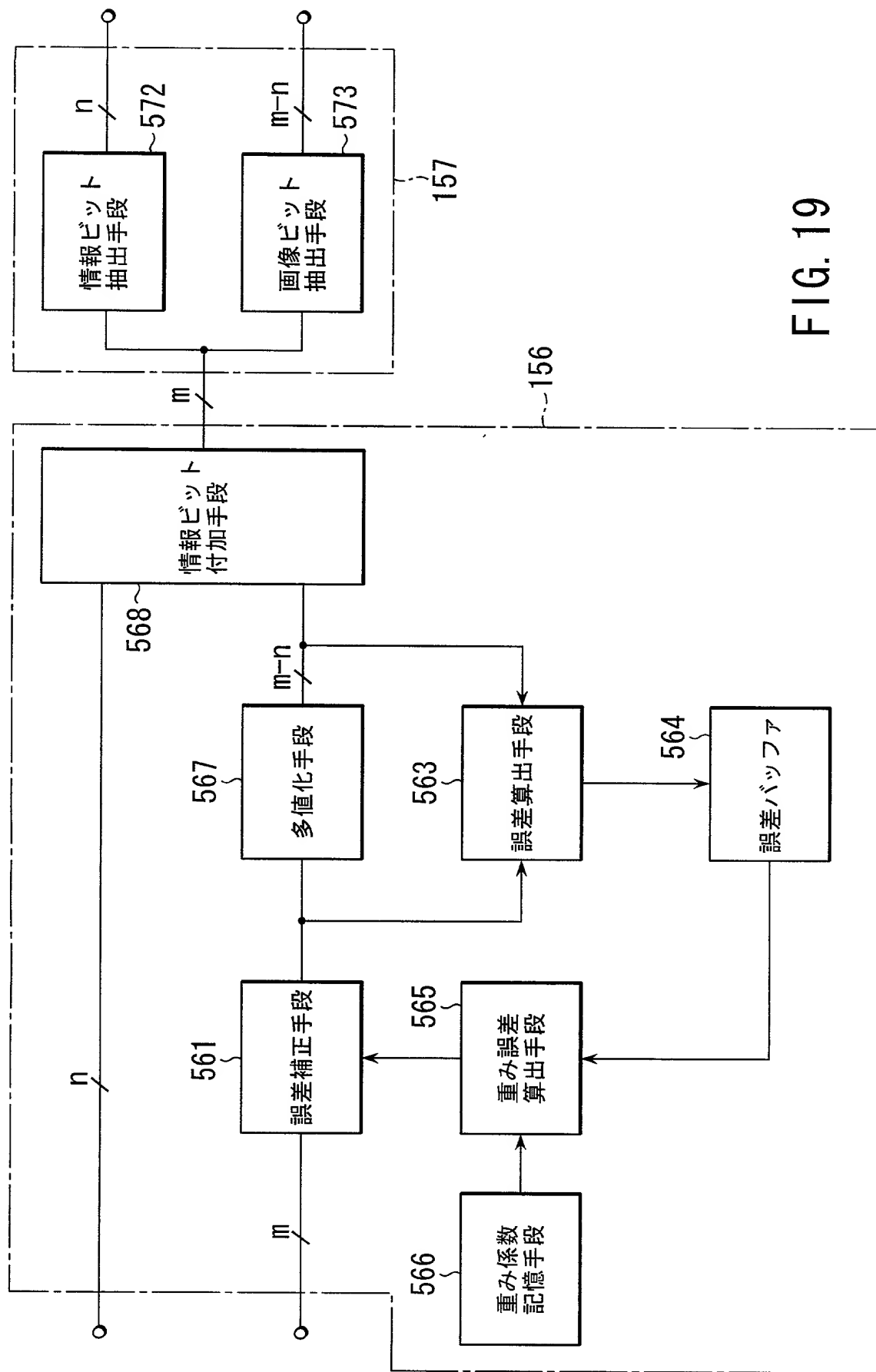


FIG. 19

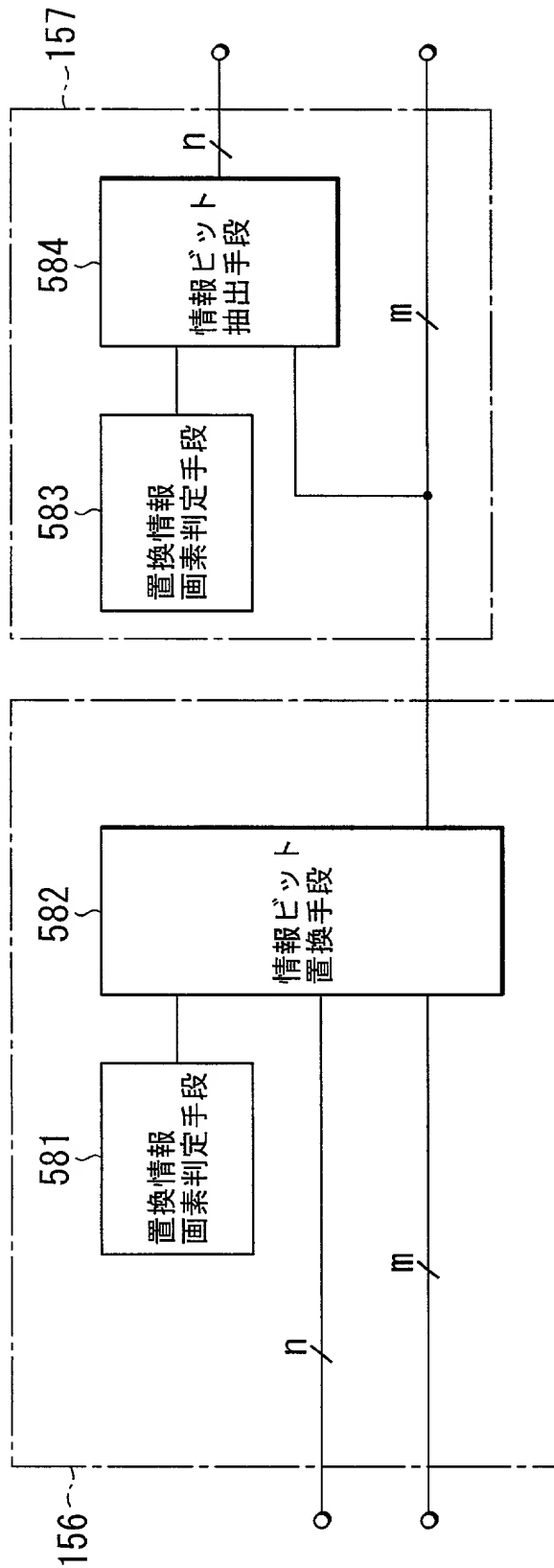


FIG. 20

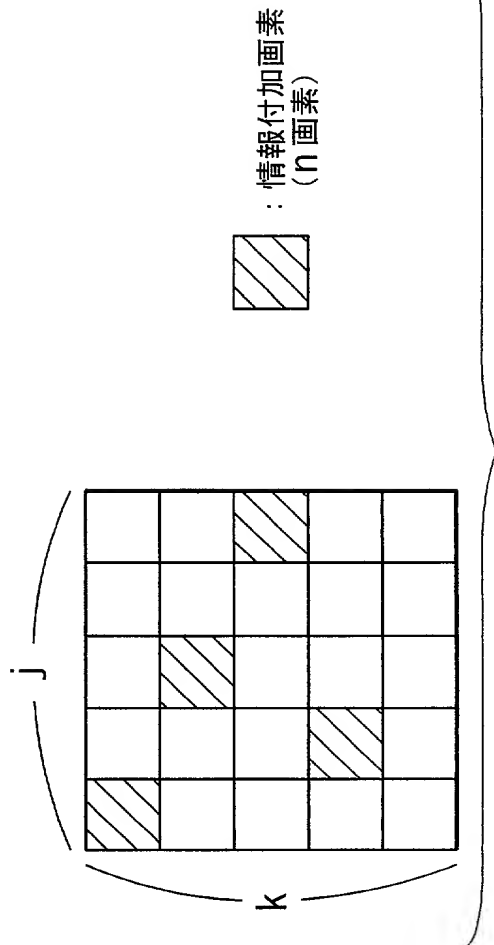


FIG. 21

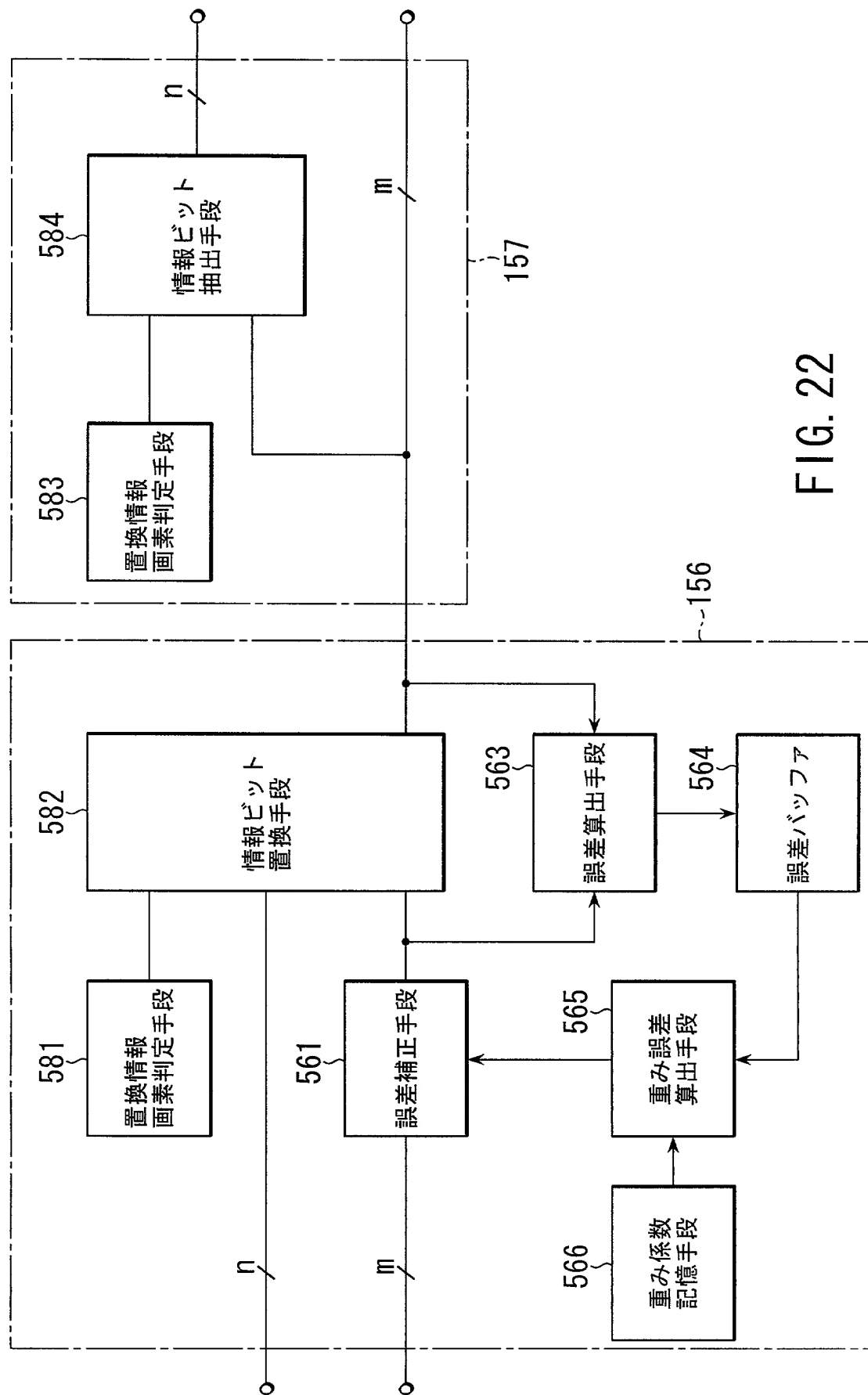


FIG. 22

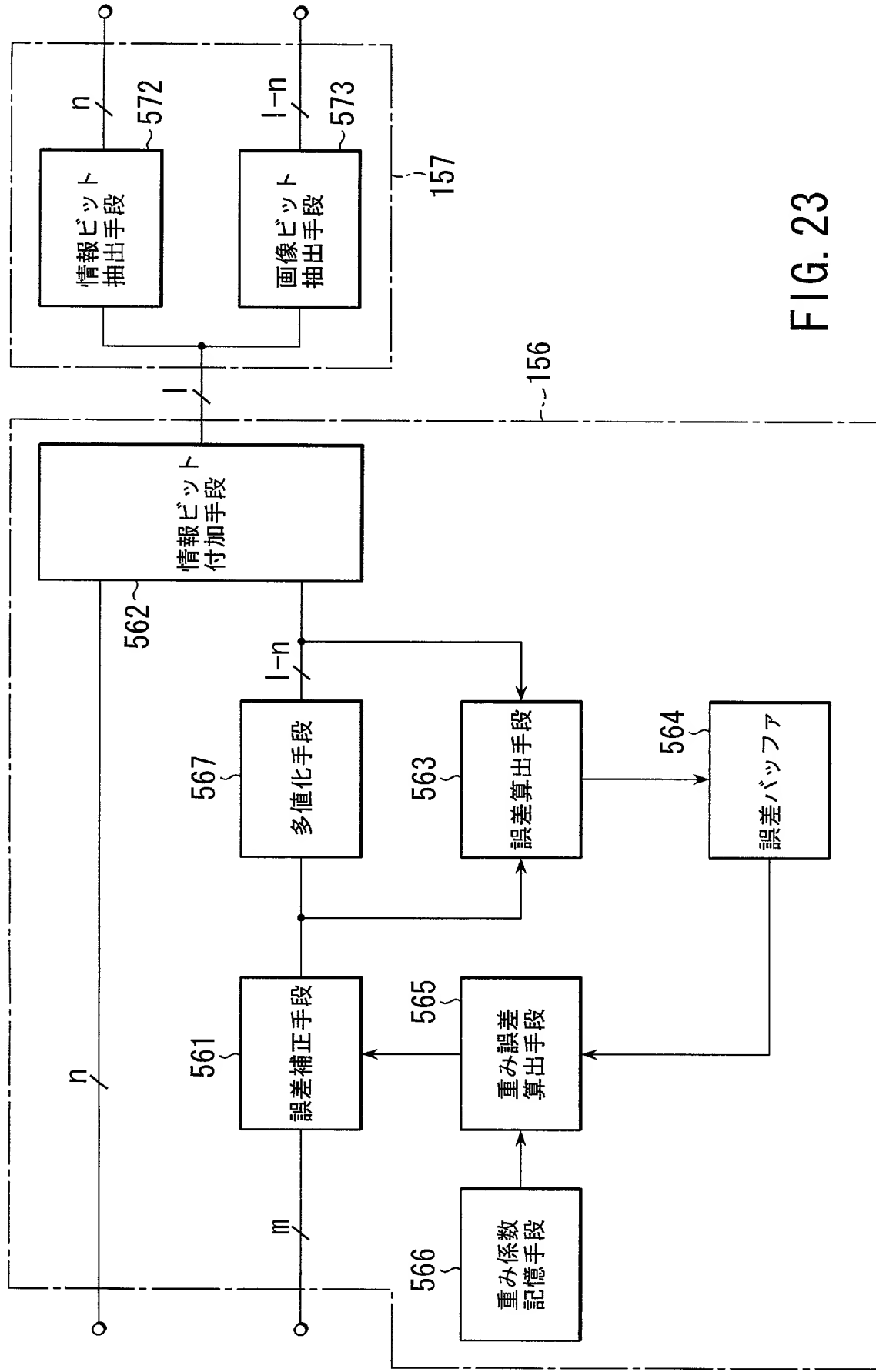


FIG. 23

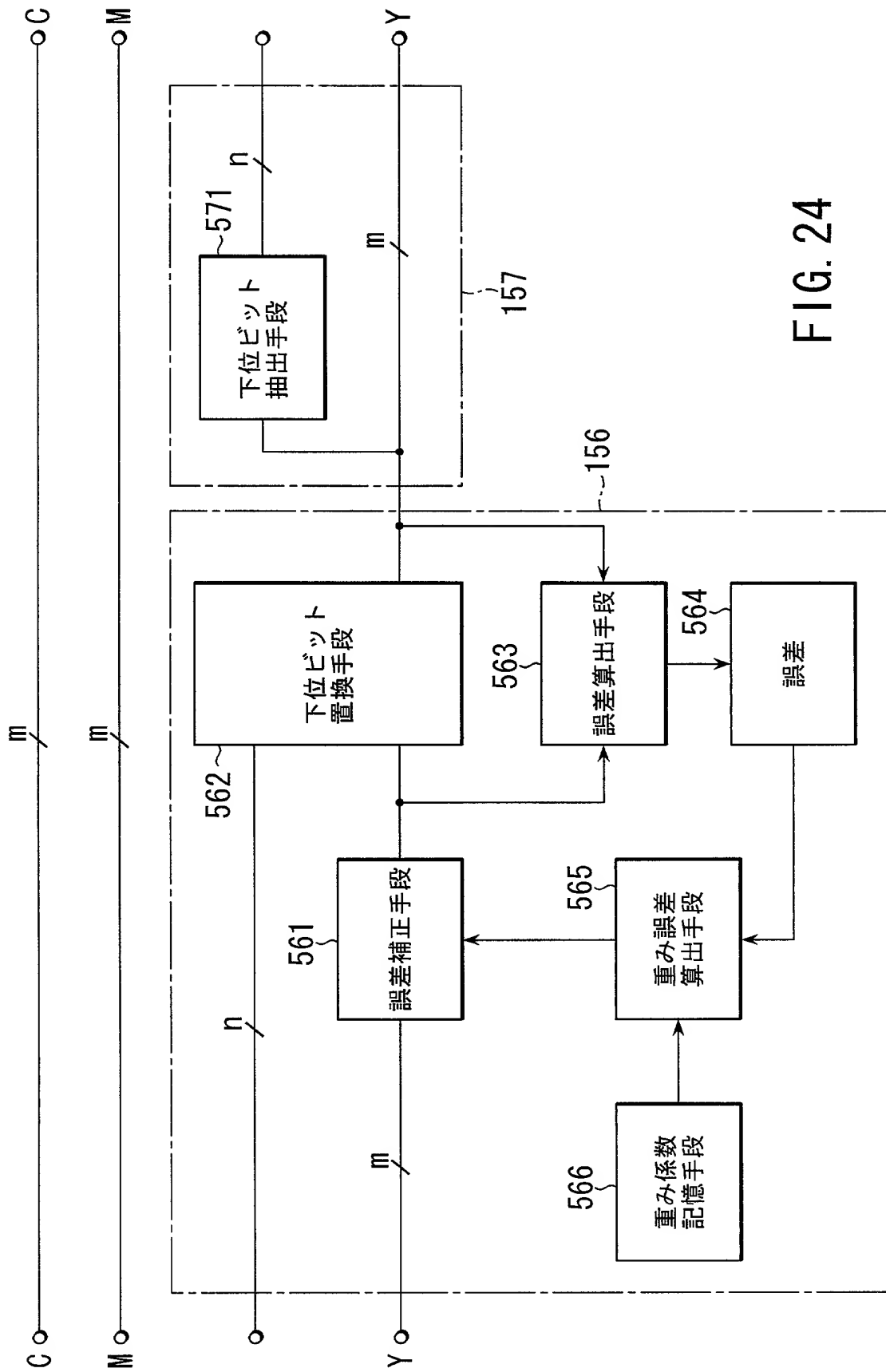


FIG. 24

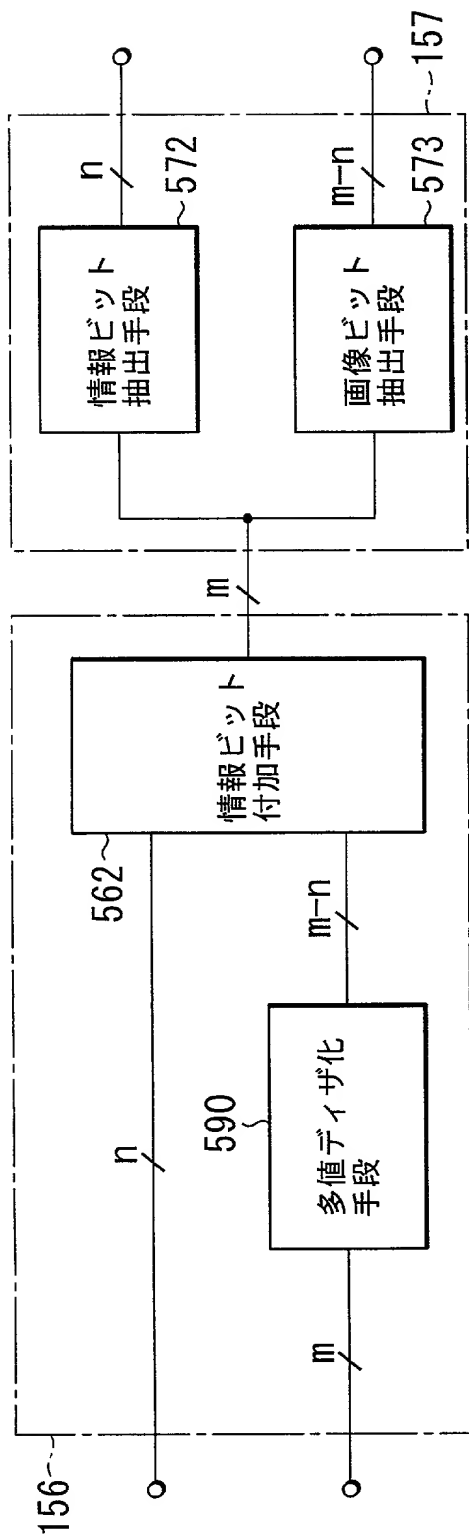


FIG. 25

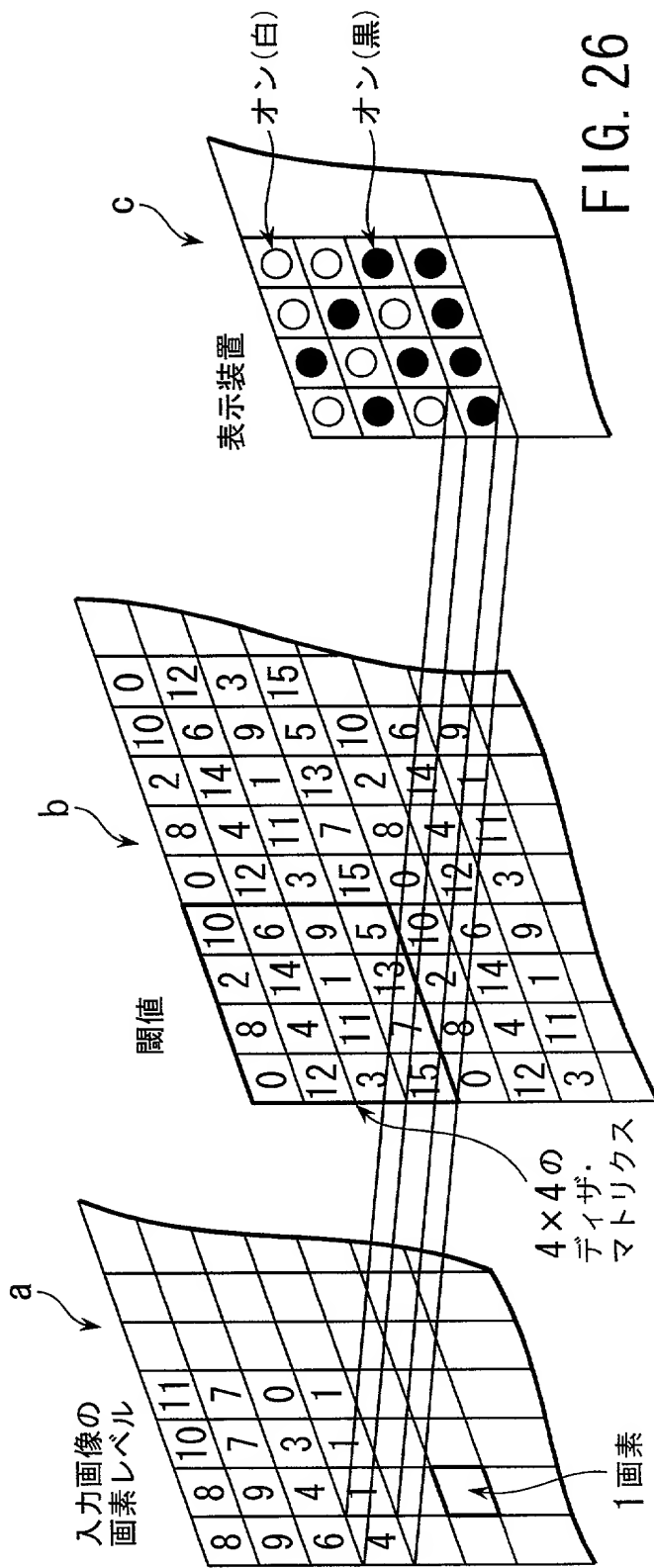


FIG. 26

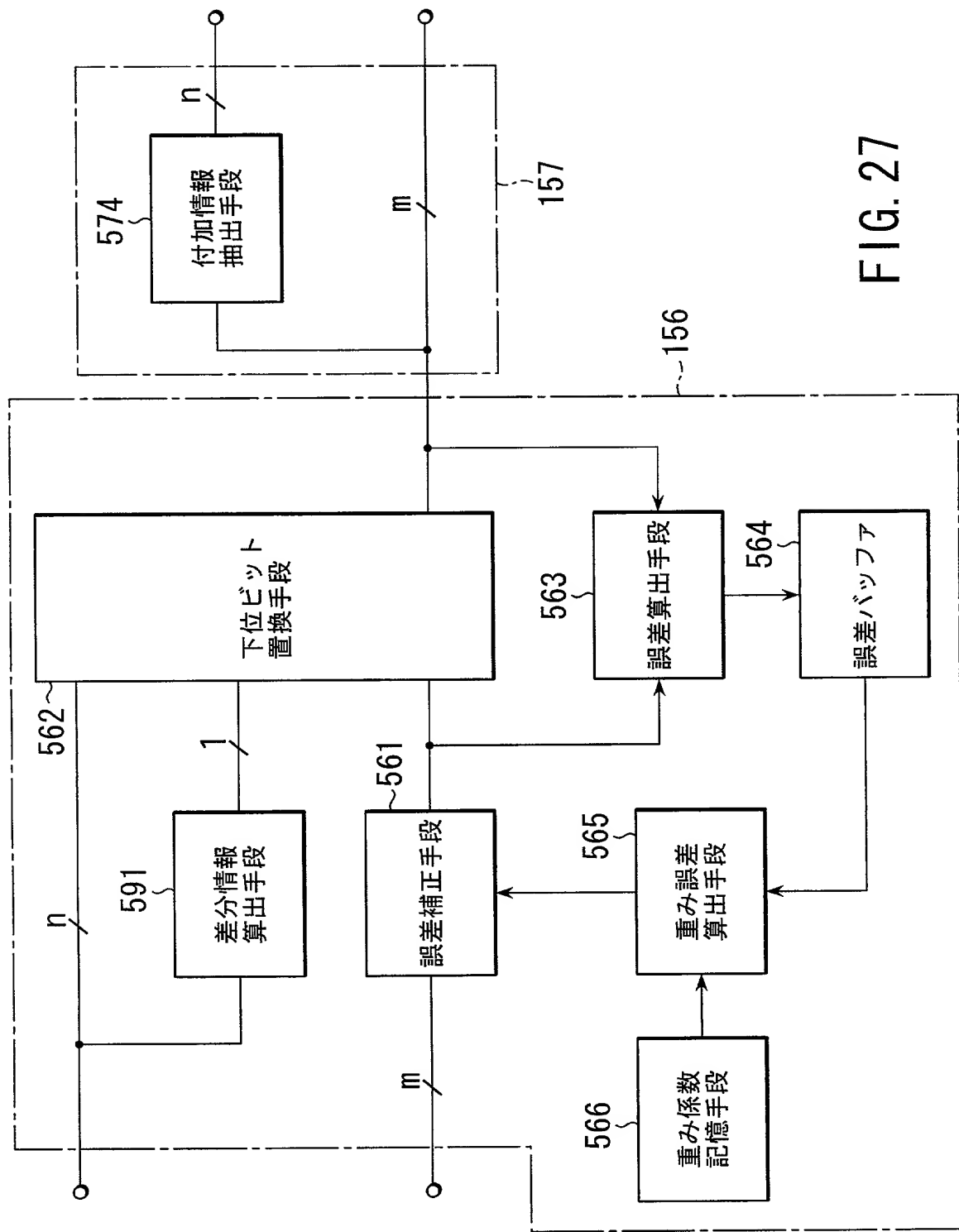
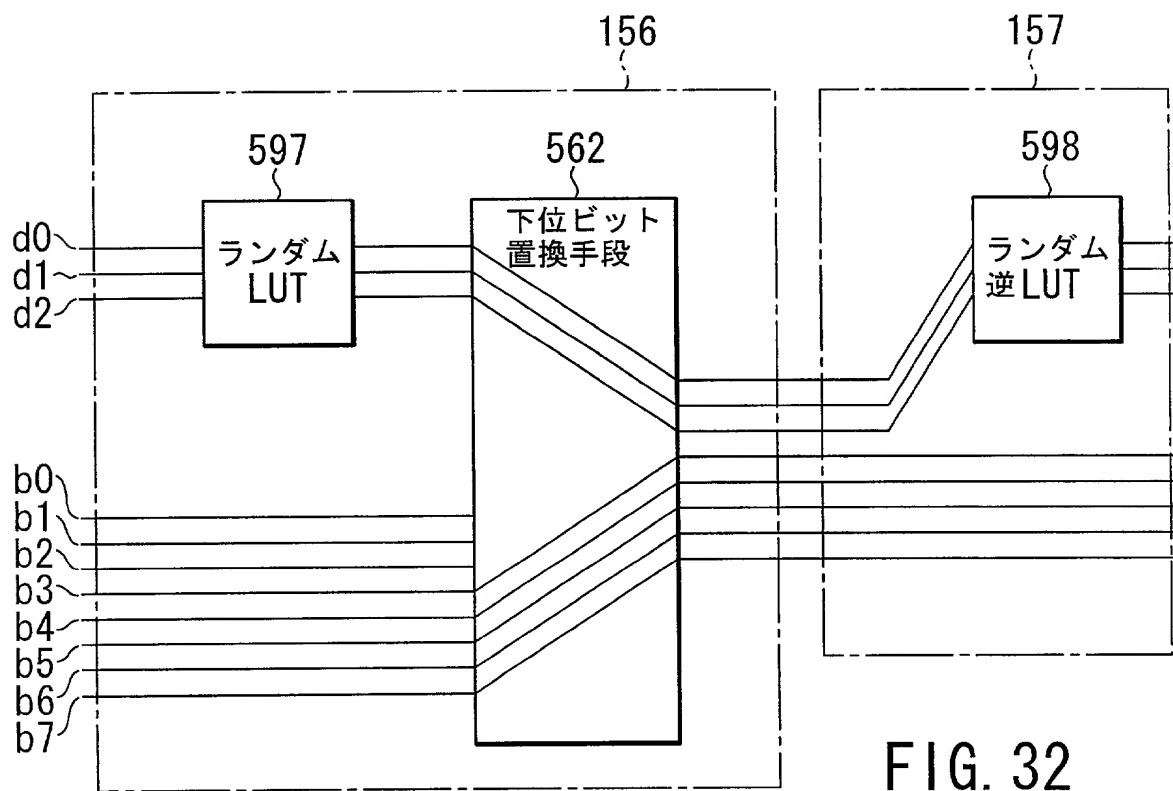
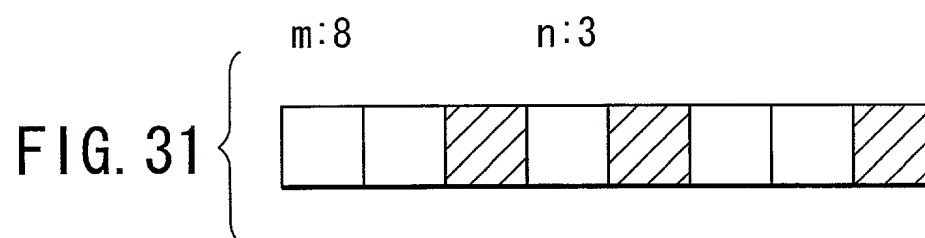
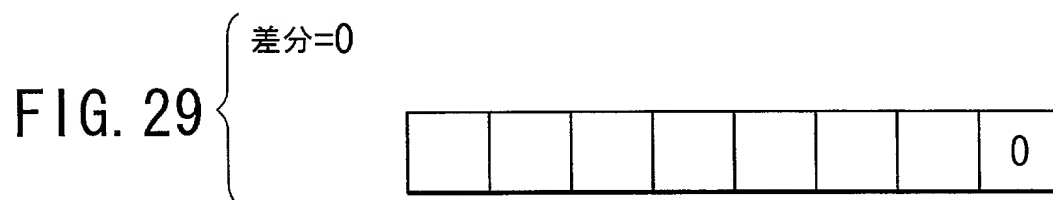
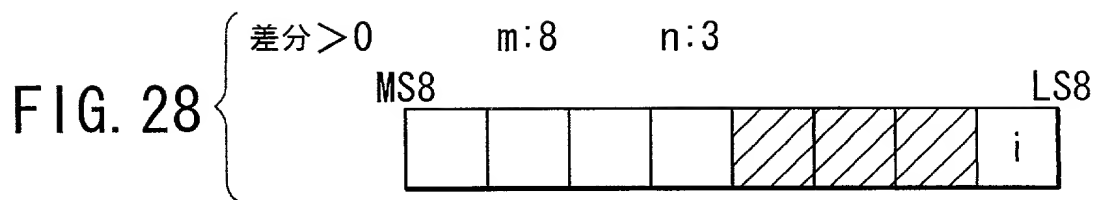


FIG. 27



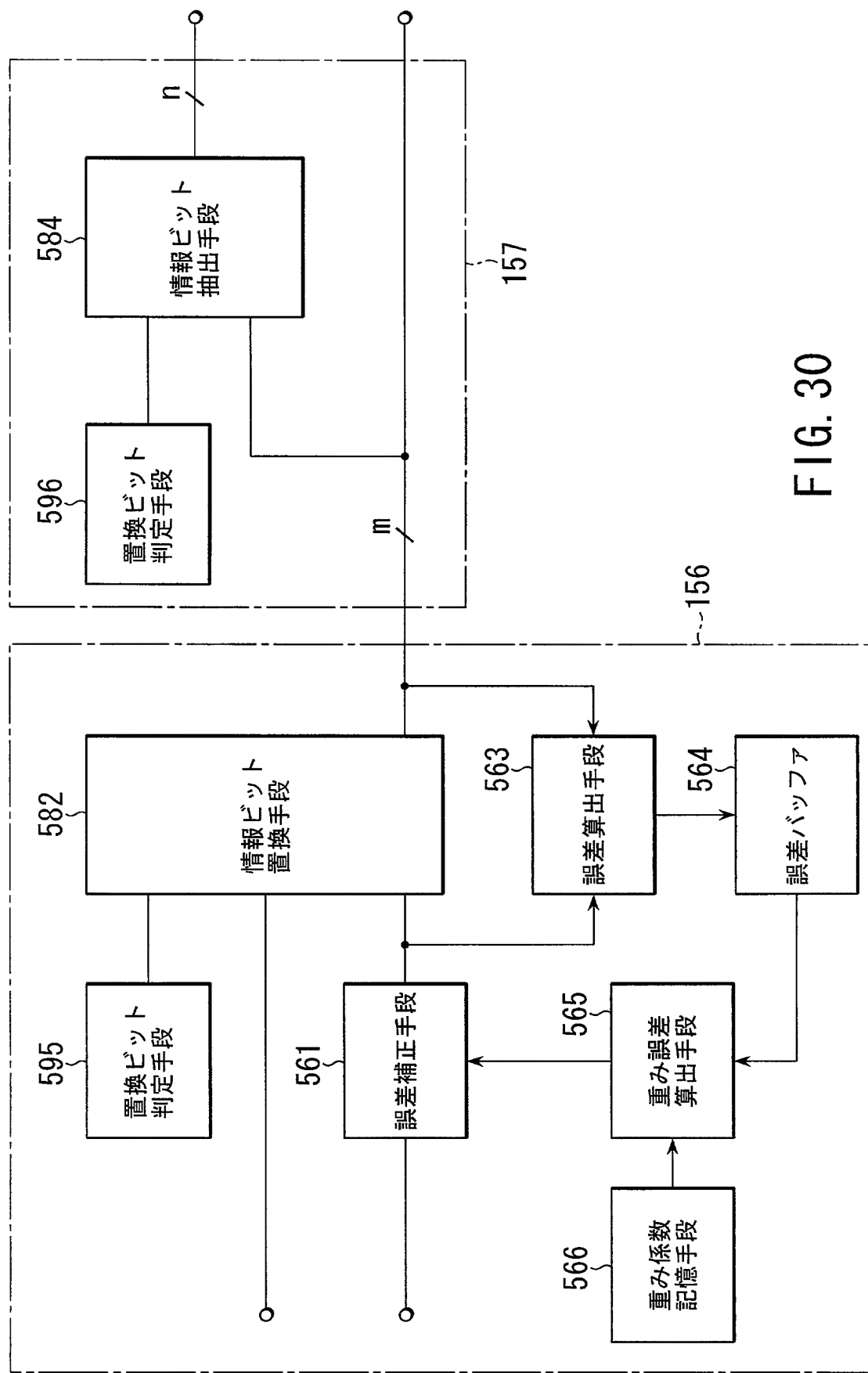


FIG. 30

DECLARATION FOR PATENT APPLICATION

00S0507

As a below named inventor, I declare:

that I verily believe myself to be the original, first and sole (if only one individual inventor is listed below) or an original, first and joint inventor (if more than one individual inventor is listed below) of the invention in

IMAGE PROCESSING APPARATUS

the specification of which is attached hereto unless the following box is checked.

☐ was filed on _____ as United States Application or PCT International Application No. _____, and was amended on _____ (if applicable).

I hereby state that I have reviewed and understand the contents of the above identified specification, including the claims, as amended by any amendment referred to above.

I acknowledge the duty to disclose information of which is material to patentability as defined in 37 CFR 1.56.

I hereby claim foreign priority benefits under 35 U.S.C. 119(a)-(d) or 365 (b) of any foreign application(s) for patent or inventor's certificate, or 35 U.S.C. 365(a) of any PCT International application which designated at least one country other than the United States, listed below and have also identified below any foreign application for patent or inventor's certificate, or PCT International application having a filing date before that of the application on which priority is claimed:

<u>Country</u>	<u>Category</u>	<u>Application No.</u>	<u>Filing Date</u>	<u>Priority Claim</u>
----------------	-----------------	------------------------	--------------------	-----------------------

And I hereby appoint Stephen A. Bent (Reg.No. 29,768), David A. Blumenthal (Reg.No. 26,257), Beth A. Burrous (Reg.No. 35,087), Alan I. Cantor (Reg.No. 28,163), William T. Ellis (Reg.No. 26,874), John J. Feldhaus (Reg.No. 28,822), Patricia D. Granados (Reg.No. 33,683), John P. Isacson (Reg.No. 33,715), Michael D. Kaminski (Reg.No. 32,904), Lyle K. Kimms (Reg.No. 34,079), Kenneth E. Krosin (Reg.No. 25,735), Johnny A. Kumar (Reg.No. 34,649), Glenn Law (Reg.No. 34,371), Peter G. Mack (Reg.No. 26,001), Brian J. McNamara (Reg.No. 32,789), Sybil Meloy (Reg.No. 22,749), Richard C. Peet (Reg.No. 35,792), George E. Quillin (Reg.No. 32,792), Colin G. Sandercock (Reg.No. 31,298), Bernhard D. Saxe (Reg.No. 28,665), Charles F. Schill (Reg.No. 27,590), Richard L. Schwaab (Reg.No. 25,479), Arthur Schwartz (Reg.No. 22,115) and Harold C. Wegner (Reg.No. 25,258), each of whose address is 3000 K Street, N.W., Suite 500, Washington, D. C. 20007-5109, or any one of them, my attorneys with full power of substitution and revocation, to prosecute this application and to transact all business in the Patent & Trademark Office connected therewith, and request that correspondence be directed to Foley & Lardner, 3000 K Street, N.W., Suite 500, Washington, D. C. 20007-5109.

I declare further that all statements made herein of my own knowledge are true and that all statements made on information and belief are believed to be true; and further that these statements were made with the knowledge that willful false statements and the like so made are punishable by fine or imprisonment, or both, under Section 1001 of Title 18 of the United States Code and that such willful false statements may jeopardize the validity of the application or any patent issued thereon.

I declare further that my citizenship, residence and post office address are as stated below next to my name:

Inventor: (Signature)

Date _____

Residence and post office address

Date: SEP. 13. 2000

Date: SEP. 7 5, 2000

Citizen of: Japan

18-1-B602, Kamiookahigashi 1-chome,
Konan-ku, Yokohama-shi,
Kanagawa-ken, Japan

Hiroki Kanno

Date: SEP. 13. 2000

Citizen of: Japan

Toshiba-Hiyoshi-ryo,
14-1, Hiyoshihongo 4-chome,
Kohoku-ku, Yokohama-shi,
Kanagawa-ken, Japan

Sunao Tabata
Sunao Tabata

Date:

Citizen of: Japan

Date:

Citizen of: Japan

Date:

Citizen of: Japan

Date:

Citizen of: Japan

Date:

Citizen of: Japan

Date:

Citizen of: Japan

SPECIFICATION

TITLE OF THE INVENTION

画像処理装置 IMAGE PROCESSING APPARATUS

BACKGROUND OF THE INVENTION

この発明は、たとえば、スキャナなどの画像読取手段により原稿の画像を読み取り、この読み取られた画像に対して画質調整や編集処理など所定の画像処理を行った後、その画像を電子写真方式のプリンタなどの画像形成手段により用紙上に出力するデジタル複写機などの画像形成装置に用いられる画像処理装置に関する。

従来、カラー／モノクロ複写機、スキャナ、プリンタその他画像を扱う多くの機器において、画像信号は、1画素あたり8ビットで表現することが多い。この理由は、ソフトウェアで画像を扱う場合とハードウェアで画像を扱う場合のいずれの場合も、メモリ構成などの制約で8ビット単位の処理がしやすく、8ビットを超えた場合は倍のビット数が必要になるためである。

例えば、カラーの場合は、カラーイメージセンサで入射光がレッド（R）、グリーン（G）、ブルー（B）の光の3原色に応じた電気信号に変換されるR、G、Bの信号では8ビット×3＝24ビットが必要である。また、周知の減色混合法に基づいて各色成分ごとに色分解された画像、すなわち、イエロウ（y）、マゼンタ（m）、シアン（c）、およびブラック（k）の4色の画像C、M、Y、Kでは8ビット×4＝32ビットが必要である。また、 $L^*a^*b^*$ 色空間では8ビット×3＝24ビットが必要である。

ところが、複写機で画像を扱う場合、8ビットの画像信号の処理に加えて数ビットの別の画像情報を同時に処理したい場合がある。

例えば、複写機では、高画質な出力画像を得るために原稿の文字部と写真部とを像域分離し、文字部と写真部では画像処理を変える（文字部は解像度を重視してシャープにし、写真部は階調性を重視して滑らかにする）ことが一般的である。この場合、画像処理として像域を分離する処理ブロックが存在し、像域分離のブロックでは、例えば対象画素が文字であるか写真であるかを表す1ビットの識別信号を出力する。この1ビットの識別信号を使用してフィルタブロックでは、識

別信号が「文字」である場合は文字再現に適した解像性が向上するフィルタパラメータを選択してフィルタリング処理を行う。また、識別信号が「写真」である場合には、写真に適した画像を滑らかにするフィルタパラメータを選択してフィルタリング処理を行う。このように識別信号に応じた適切な画像処理が可能となって高画質な出力画像を得ることができる。

しかしながら、上述したような1ビットの識別信号を画素単位に用いると、8ビットの画像信号に加えて1ビットの識別信号、つまりトータル9ビットの画像信号が必要になる。上述したように8ビットを超えることは、ハードウェア、ソフトウェアの制約により、システム設計が困難になりコストが嵩むことが避けられない。つまり、8ビットの画像信号に加えて数ビットの付加情報を処理したい場合であっても、ハードウェア、ソフトウェアの都合上トータル8ビットで処理できることが望ましい。

この問題を解決するために、 $(8 + n)$ ビットの画像信号を8ビットに圧縮する方法等が考えられるが、一般的な圧縮方式では圧縮時に画像情報が失われ、特に n ビットの付加情報における情報消失は系統的に致命傷となる場合もあり、圧縮にて $(8 + n)$ ビットの画像信号を8ビットにすることは適切でない。さらに、圧縮の処理そのものがハードウェアコスト増大になり、画像ビット数の低減と相反することになる。そこで、簡単に $(8 + n)$ ビットの画像信号を8ビットに変換し、必要な画像情報と情報消失のない n ビットの画像信号抽出方法が望まれている。

BRIEF SUMMARY OF THE INVENTION

この発明は、画像信号に簡易かつ安価かつ画像の劣化を最小限におさえたままに情報を付加して変換画像信号とし、また、情報を付加した変換画像信号から正確に付加情報を抽出することを可能とする画像処理装置を提供することを目的とする。

上記目的を達成するために、

この発明は、第1の処理回路と第2の処理回路とが m ビットで接続されて構成される画像処理装置において、 m ビットの画像信号の下位 n ビットを n ビットの付加情報で置換して m ビットの変換画像信号を出力する置換手段と、この置換手

段で置換された m ビットの変換画像信号と上記 m ビットの置換前の画像信号との誤差を算出する誤差算出手段と、この誤差算出手段で算出された誤差を記憶する誤差バッファと、重み誤差を算出するための重み係数を予め記憶している重み係数記憶手段と、上記誤差バッファに記憶された誤差に上記重み係数記憶手段に記憶されている重み係数を乗じて重み誤差を算出する重み誤差算出手段と、この重み誤差算出手段で算出された重み誤差を用いて上記 m ビットの置換前の画像信号を補正する誤差補正手段と、上記置換手段で置換されて出力された m ビットの変換画像信号の下位 n ビットを抽出する抽出手段とを具備することを特徴とする画像処理装置を提供するものである。

この発明は、第 1 の処理回路と第 2 の処理回路とが m ビットで接続されて構成される画像処理装置において、 m ビットの画像信号を $m - n$ ビットに多値化する多値化手段と、この多値化手段で多値化された $m - n$ ビットの画像信号と上記 m ビットの多値化前の画像信号との誤差を算出する誤差算出手段と、この誤差算出手段で算出された誤差を記憶する誤差バッファと、重み誤差を算出するための重み係数を予め記憶している重み係数記憶手段と、上記誤差バッファに記憶された誤差に上記重み係数記憶手段に記憶されている重み係数を乗じて重み誤差を算出する重み誤差算出手段と、この重み誤差算出手段で算出された重み誤差を用いて上記 m ビットの多値化前の画像信号を補正する誤差補正手段と、上記多値化手段で多値化された $m - n$ ビットの画像信号に n ビットの情報を付加して m ビットの変換画像信号を出力する付加手段と、この付加手段から出力された m ビットの変換画像信号から n ビットの情報ビットを抽出する第 1 の抽出手段と、上記付加手段から出力された m ビットの変換画像信号から $m - n$ ビットの画像ビットを抽出する第 2 の抽出手段とを具備することを特徴とする画像処理装置を提供するものである。

この発明は、第1の処理回路と第2の処理回路とがmビットで接続されて構成される画像処理装置において、 $j \times k$ 画素内のn画素を特定する第1の置換情報画素判定手段と、この第1の置換情報画素判定手段で処理対象画素が特定のn画素であると判定された際、mビットの画像信号の特定ビットをnビットの付加情報の特定ビットで置換してmビットの変換画像信号を出力する置換手段と、 $i \times$

k画素内のn画素を特定する第2の置換情報画素判定手段と、この第2の置換情報画素判定手段で処理対象画素が特定のn画素であると判定された際、上記置換手段から出力されるmビットの変換画像信号の特定ビットを抽出し、j×k画素内でnビットの情報ビットを再構成する情報ビット抽出手段とを具備することを特徴とする画像処理装置を提供するものである。

この発明は、第1の処理回路と第2の処理回路とがmビットで接続されて構成される画像処理装置において、j×k画素内のn画素を特定する第1の置換情報画素判定手段と、この第1の置換情報画素判定手段で処理対象画素が特定のn画素であると判定された際、mビットの画像信号の特定ビットをnビットの付加情報の特定ビットで置換してmビットの変換画像信号を出力する置換手段と、この置換手段で置換されたmビットの変換画像信号と上記mビットの置換前の画像信号との誤差を算出する誤差算出手段と、この誤差算出手段で算出された誤差を記憶する誤差バッファと、重み誤差を算出するための重み係数を予め記憶している重み係数記憶手段と、上記誤差バッファに記憶された誤差に上記重み係数記憶手段に記憶されている重み係数を乗じて重み誤差を算出する重み誤差算出手段と、この重み誤差算出手段で算出された重み誤差を用いて上記mビットの置換前の画像信号を補正する誤差補正手段と、j×k画素内のn画素を特定する第2の置換情報画素判定手段と、この第2の置換情報画素判定手段で処理対象画素が特定のn画素であると判定された際、上記置換手段で置換されて出力されたmビットの変換画像信号の特定ビットを抽出し、j×k画素内でnビットの情報ビットを再構成する情報ビット抽出手段とを具備することを特徴とする画像処理装置を提供するものである。

この発明は、第1の処理回路と第2の処理回路とがmビットで接続されて構成される画像処理装置において、j×k画素内のn画素を特定する第1の置換情報画素判定手段と、この第1の置換情報画素判定手段で処理対象画素が特定のn画素であると判定された際、mビットの画像信号の下位nビットをnビットの付加情報で置換してmビットの変換画像信号を出力する置換手段と、この置換手段で置換されたmビットの変換画像信号と上記mビットの置換前の画像との誤差を算出する誤差算出手段と、誤差算出手段で算出された誤差を記憶する誤差バッファ

と、重み誤差を算出するための重み係数を予め記憶している重み係数記憶手段と、上記誤差バッファに記憶された誤差に上記重み係数記憶手段に記憶されている重み係数を乗じて重み誤差を算出する重み誤差算出手段と、この重み誤差算出手段で算出された重み誤差を用いて上記 m ビットの置換前の画像信号を補正する誤差補正手段と、 $j \times k$ 画素内の n 画素を特定する第2の置換情報画素判定手段と、この第2の置換情報画素判定手段で処理対象画素が特定の n 画素であると判定された際、上記置換手段で置換されて出力された m ビットの変換画像信号の下位 n ビットを抽出する抽出手段とを具備することを特徴とする画像処理装置を提供するものである。

この発明は、第1の処理回路と第2の処理回路とが1ビットで接続されて構成される画像処理装置において、 m ビット画像信号を $l - n$ ビット ($n < l < m$) に多値化する多値化手段と、この多値化手段で多値化された $l - n$ ビットの画像信号と上記 m ビットの多値化前の画像信号との誤差を算出する誤差算出手段と、この誤差算出手段で算出された誤差を記憶する誤差バッファと、重み誤差を算出するための重み係数を予め記憶している重み係数記憶手段と、上記誤差バッファに記憶された誤差に上記重み係数記憶手段に記憶されている重み係数を乗じて重み誤差を算出する重み誤差算出手段と、この重み誤差算出手段で算出された重み誤差を用いて上記 m ビットの多値化前の画像信号を補正する誤差補正手段と、上記多値化手段で多値化された $l - n$ ビットの画像信号に n ビットの情報を付加して1ビットの変換画像信号を出力する付加手段と、この付加手段から出力された1ビットの変換画像信号から n ビットの情報ビットを抽出する第1の抽出手段と、上記付加手段から出力された1ビットの変換画像信号から $l - n$ ビットの画像ビットを抽出する第2の抽出手段とを具備することを特徴とする画像処理装置提供

するものである。

この発明は、第1の処理回路と第2の処理回路とが m ビットで接続されて構成される画像処理装置において、 m ビットの画像信号を $m - n$ ビットに多値化する多値ディザ化手段と、この多値ディザ化手段で多値化された $m - n$ ビットの画像信号に n ビットの情報を付加して m ビットの変換画像信号を出力する付加手段と、この付加手段から出力された m ビットの変換画像信号から n ビットの情報ビット

を抽出する第1の抽出手段と、上記付加手段から出力された m ビットの変換画像信号から $m-n$ ビットの画像ビットを抽出する第2の抽出手段とを具備することを特徴とする画像処理装置を提供するものである。

この発明は、第1の処理回路と第2の処理回路とが m ビットで接続されて構成される画像処理装置において、連続する2画素の n ビットの付加情報の差分を抽出する差分情報抽出手段と、この差分情報抽出手段で抽出された差分が0でない場合、 m ビットの画像信号の下位 $n+1$ ビットから n ビットを付加情報で置換し、さらに最下位1ビットを1で置き換え、差分情報抽出手段の差分が0の場合、 m ビットの画像信号の最下位1ビットを0で置換して m ビットの変換画像信号を出力する置換手段と、この置換手段で置換された m ビットの変換画像信号と上記 m ビットの置換前の画像信号との誤差を算出する誤差算出手段と、この誤差算出手段で算出された誤差を記憶する誤差バッファと、重み誤差を算出するための重み係数を予め記憶している重み係数記憶手段と、上記誤差バッファに記憶された誤差に上記重み係数記憶手段に記憶されている重み係数を乗じて重み誤差を算出する重み誤差算出手段と、この重み誤差算出手段で算出された重み誤差を用いて上記 m ビットの置換前の画像信号を補正する誤差補正手段と、上記置換手段で置換されて出力された m ビットの変換画像信号の下位 n ビットを抽出する抽出手段とを具備することを特徴とする画像処理装置を提供するものである。

この発明は、第1の処理回路と第2の処理回路とが m ビットで接続されて構成される画像処理装置において、 m ビットの画像信号中の n ビットを特定する第1の置換ビット判定手段と、この第1の置換ビット判定手段で特定された n ビットを n ビットの付加情報で置換して m ビットの変換画像信号を出力する置換手段と、この置換手段で置換された m ビットの変換画像信号と上記 m ビットの置換前の画像信号との誤差を算出する誤差算出手段と、この誤差算出手段で算出された誤差を記憶する誤差バッファと、重み誤差を算出するための重み係数を予め記憶している重み係数記憶手段と、上記誤差バッファに記憶された誤差に上記重み係数記憶手段に記憶されている重み係数を乗じて重み誤差を算出する重み誤差算出手段と、この重み誤差算出手段で算出された重み誤差を用いて上記 m ビットの置換前の画像信号を補正する誤差補正手段と、上記 m ビットの画像信号中の n ビットを

特定する第2の置換ビット判定手段と、上記置換手段から出力されるmビットの変換画像信号から上記第2の置換ビット判定手段で特定されたnビットを抽出する抽出手段とを具備することを特徴とする画像処理装置を提供するものである。

この発明は、第1の処理回路と第2の処理回路とがmビットで接続されて構成される画像処理装置において、nビットの付加情報をランダムなnビット系列に変換する変換手段と、mビットの画像信号の下位nビットを上記変換手段で変換されたnビットのランダムビット系列に置換してmビットの変換画像信号を出力する置換手段と、この置換手段で置換されたmビットの変換画像信号と上記mビットの置換前の画像信号との誤差を算出する誤差算出手段と、この誤差算出手段で算出された誤差を記憶する誤差バッファと、重み誤差を算出するための重み係数を予め記憶している重み係数記憶手段と、上記誤差バッファに記憶された誤差に上記重み係数記憶手段に記憶されている重み係数を乗じて重み誤差を算出する重み誤差算出手段と、この重み誤差算出手段で算出された重み誤差を用いて上記mビットの置換前の画像信号を補正する誤差補正手段と、上記置換手段で置換されて出力されたmビットの変換画像信号の下位nビットを抽出する抽出手段と、この抽出手段で抽出された下位nビットを上記変換手段による変換の逆変換を行う逆変換手段とを具備することを特徴とする画像処理装置を提供するものである。

BRIEF DESCRIPTION OF SEVERAL VIEWS OF THE DRAWING

FIG. 1 は、本発明に係るカラー画像の複製画像を形成するデジタル式カラー複写機などの画像形成装置の内部構成を概略的に示す図；

FIG. 2 は、FIG. 1 におけるデジタル複写機の電氣的接続および制御のための信号の流れを概略的に表わすブロック図；

FIG. 3 は、従来の画像処理装置の構成を概略的に示す図；

FIG. 4 は、本発明の画像処理装置の構成を概略的に示すブロック図；

FIG. 5 は、色変換手段の回路構成例を示す図；

FIG. 6 は、空間フィルタ手段の構成例を示す図；

FIG. 7 は、フィルタ例を示す図；

FIG. 8 は、空間フィルタ手段の具体的な回路構成例を示す図；

FIG. 9 は、像域分離手段の構成例を示す図；

FIG. 1 0 は、注目画素を含む（4×4）画素のウィンドウを示す図；

FIG. 1 1 は、第 1 実施例における情報付加手段および情報抽出手段の構成を示すブロック図；

FIG. 1 2 は、下位ビット置換手段で 3 ビットの置換を行う具体的方法を示す図；

FIG. 1 3 は、誤差フィルタを説明するための図；

FIG. 1 4 は、誤差フィルタを説明するための図；

FIG. 1 5 は、墨入れ手段の回路構成を示す図；

FIG. 1 6 は、 γ 補正手段を説明するための図；

FIG. 1 7 は、テーブルに設定される濃度変換カーブを示す図；

FIG. 1 8 は、誤差拡散法による 2 値化処理の構成を示す図；

FIG. 1 9 は、第 2 実施例における情報付加手段および情報抽出手段の構成を示すブロック図；

FIG. 2 0 は、第 3 実施例における情報付加手段および情報抽出手段の構成を示すブロック図；

FIG. 2 1 は、（5×5）画素につき 4 ビットの情報を付加するケースの例を示す図；

FIG. 2 2 は、第 4 実施例における情報付加手段および情報抽出手段の構成を示すブロック図；

FIG. 2 3 は、第 5 実施例における情報付加手段および情報抽出手段の構成を示すブロック図；

FIG. 2 4 は、第 6 実施例における情報付加手段および情報抽出手段の構成を示すブロック図；

FIG. 2 5 は、第 7 実施例における情報付加手段および情報抽出手段の構成を示すブロック図；

FIG. 2 6 は、ディザ化の方法を示すもので 2 値の出力例を示す図；

FIG. 2 7 は、第 8 実施例における情報付加手段および情報抽出手段の構成を示すブロック図；

FIG. 2 8 は、差分情報を用いた場合の情報付加の方法を説明するための図；

FIG. 29は、差分情報を用いた場合の情報付加の方法を説明するための図；

FIG. 30は、第9実施例における情報付加手段および情報抽出手段の構成を示すブロック図；

FIG. 31は、ビットの置き換えを説明するための図；

FIG. 32は、第10実施例における下位ビット置換手段の構成を示すブロック図である。

DETAILED DESCRIPTION OF THE INVENTION

以下、この発明の一実施の形態について図面を参照して説明する。

FIG. 1は、本発明に係るカラー画像の複製画像を形成するデジタル式カラー複写機などの画像形成装置の内部構成を概略的に示している。この画像形成装置は、大別して、原稿上のカラー画像を読み取る画像読取手段としてのカラースキャナ部1と、読み取ったカラー画像の複製画像を形成する画像形成手段としてのカラープリンタ部2とから構成されている。

カラースキャナ部1は、その上部に原稿台カバー3を有し、閉じた状態にある原稿台カバー3に対向配設され、原稿がセットされる透明ガラスからなる原稿台4を有している。原稿台4の下方には、原稿台4上に載置された原稿を照明する露光ランプ5、露光ランプ5からの光を原稿Dに集光させるためのリフレクタ6、および、原稿からの反射光を図面に対して左方向に折り曲げる第1ミラー7などが配設されている。露光ランプ5、リフレクタ6、および、第1ミラー7は、第1キャリッジ8に固設されている。第1キャリッジ8は、図示しない歯付きベルトなどを介して図示しないパルスモータによって駆動されることにより、原稿台4の下面に沿って平行移動されるようになっている。

第1キャリッジ8に対して図中左側、すなわち、第1ミラー7により反射された光が案内される方向には、図示しない駆動機構（たとえば、歯付きベルト並びに直流モータなど）を介して原稿台4と平行に移動可能に設けられた第2キャリッジ9が配設されている。第2キャリッジ9には、第1ミラー7により案内される原稿からの反射光を図中下方に折り曲げる第2ミラー11、および、第2ミラー11からの反射光を図中右方向に折り曲げる第3ミラー12が互いに直角に配置されている。第2キャリッジ9は、第1キャリッジ8に従動されるとともに、

第1キャリッジ8に対して1/2の速度で原稿台4に沿って平行移動されるようになっている。

第2、第3ミラー11、12で折り返された光の光軸を含む面内には、第3ミラー12からの反射光を所定の倍率で結像させる結像レンズ13が配置され、結像レンズ13を通過した光の光軸と略直交する面内には、結像レンズ13により集束性が与えられた反射光を電気信号に変換するCCD形カラーイメージセンサ（光電変換素子）15が配設されている。

しかして、露光ランプ5からの光をリフレクタ6により原稿台4上の原稿に集光させると、原稿からの反射光は、第1ミラー7、第2ミラー11、第3ミラー12、および、結像レンズ13を介してカラーイメージセンサ15に入射され、ここで入射光がR（レッド）、G（グリーン）、B（ブルー）の光の3原色に応じた電気信号に変換される。

カラープリンタ部2は、周知の減色混合法に基づいて、各色成分ごとに色分解された画像、すなわち、イエロウ（y）、マゼンタ（m）、シアン（c）、および、ブラック（k）の4色の画像をそれぞれ形成する第1～第4の画像形成部10y、10m、10c、10kを有している。

各画像形成部10y、10m、10c、10kの下方には、各画像形成部により形成された各色ごとの画像を図中矢印a方向に搬送する搬送手段としての搬送ベルト21を含む搬送機構20が配設されている。搬送ベルト21は、図示しないモータにより矢印a方向に回転される駆動ローラ91と、駆動ローラ91から所定距離離間された従動ローラ92との間に巻回されて張設され、矢印a方向に一定速度で無端走行される。なお、各画像形成部10y、10m、10c、10kは、搬送ベルト21の搬送方向に沿って直列に配置されている。

各画像形成部10y、10m、10c、10kは、それぞれ搬送ベルト21と接する位置で外周面が同一の方向に回転可能に形成された像担持体としての感光体ドラム61y、61m、61c、61kを含んでいる。各感光体ドラム61y、61m、61c、61kには、図示しないモータにより所定の周速度で回転されるようになっている。

各感光体ドラム61y、61m、61c、61kは、その軸線が互いに等間隔

になるように配設されているとともに、その軸線は搬送ベルト 21 により画像が搬送される方向と直交するよう配置されている。なお、以下の説明においては、各感光体ドラム 61 y、61 m、61 c、61 k の軸線方向を主走査方向（第 2 の方向）とし、感光体ドラム 61 y、61 m、61 c、61 k の回転方向、すなわち、搬送ベルト 21 の回転方向（図中矢印 a 方向）を副走査方向（第 1 の方向）とする。

各感光体ドラム 61 y、61 m、61 c、61 k の周囲には、主走査方向に延出された帯電手段としての帯電装置 62 y、62 m、62 c、62 k、除電装置 63 y、63 m、63 c、63 k、主走査方向に同様に延出された現像手段としての現像ローラ 64 y、64 m、64 c、64 k、下攪拌ローラ 67 y、67 m、67 c、67 k、上攪拌ローラ 68 y、68 m、68 c、68 k、主走査方向に同様に延出された転写手段としての転写装置 93 y、93 m、93 c、93 k、主走査方向に同様に延出されたクリーニングブレード 65 y、65 m、65 c、65 k、および、排トナー回収スクリュ 66 y、66 m、66 c、66 k が、それぞれ対応する感光体ドラム 61 y、61 m、61 c、61 k の回転方向に沿って順に配置されている。

なお、各転写装置 93 y、93 m、93 c、93 k は、対応する感光体ドラム 61 y、61 m、61 c、61 k との間で搬送ベルト 21 を挟持する位置、すなわち、搬送ベルト 21 の内側に配設されている。また、後述する露光装置 50 による露光ポイントは、それぞれ帯電装置 62 y、62 m、62 c、62 k と現像ローラ 64 y、64 m、64 c、64 k との間の感光体ドラム 61 y、61 m、61 c、61 k の外周面上に形成される。

搬送機構 20 の下方には、各画像形成部 10 y、10 m、10 c、10 k により形成された画像を転写する被画像形成媒体としての用紙 P を複数枚収容した用紙カセット 22 a、22 b が配置されている。

用紙カセット 22 a、22 b の一端部であって、従動ローラ 92 に近接する側には、用紙カセット 22 a、22 b に収容されている用紙 P をその最上部から 1 枚ずつ取り出すピックアップローラ 23 a、23 b が配置されている。ピックアップローラ 23 a、23 b と従動ローラ 92 との間には、用紙カセット 22 a、

22bから取り出された用紙Pの先端と画像形成部10yの感光体ドラム61yに形成されたyトナー像の先端とを整合させるためのレジストローラ24が配置されている。

なお、他の感光体ドラム61y、61m、61cに形成されたトナー像は、搬送ベルト21上を搬送される用紙Pの搬送タイミングに合わせて各転写位置に供給される。

レジストローラ24と第1の画像形成部10yとの間であって、従動ローラ92の近傍、すなわち、実質的に搬送ベルト21を挟んで従動ローラ92の外周上には、レジストローラ24を介して所定のタイミングで搬送される用紙Pに静電吸着力を付与するための吸着ローラ26が配設されている。なお、吸着ローラ26の軸線と従動ローラ92の軸線とは、互いに平行になるように設定されている。

搬送ベルト21の一端であって、駆動ローラ91の近傍、すなわち、実質的に搬送ベルト21を挟んで駆動ローラ91の外周上には、搬送ベルト21上に形成された画像の位置を検知するための位置ずれセンサ96が配設されている。位置ずれセンサ96は、たとえば、透過型あるいは反射形の光センサにより構成される。

駆動ローラ91の外周上であって、位置ずれセンサ96の下流側の搬送ベルト21上には、搬送ベルト21上に付着したトナーあるいは用紙Pの紙かすなどを除去する搬送ベルトクリーニング装置95が配置されている。

搬送ベルト21を介して搬送された用紙Pが駆動ローラ91から離脱されて、さらに搬送される方向には、用紙Pを所定温度に加熱することにより用紙Pに転写されたトナー像を熔融し、トナー像を用紙Pに定着させる定着装置80が配設されている。定着装置80は、ヒートローラ対81、オイル塗付ローラ82、83、ウェブ巻取りローラ84、ウェブローラ85、ウェブ押付けローラ86とから構成されている。用紙P上に形成されたトナーを用紙に定着させ、排紙ローラ対87により排出される。

各感光体ドラム61y、61m、61c、61kの外周面上にそれぞれ色分解された静電潜像を形成する露光装置50は、後述する画像処理装置36にて色分解された各色ごとの画像データ（y、m、c、k）に基づいて発光制御される半

導体レーザ発振器 60 を有している。半導体レーザ発振器 60 の光路上には、レーザービームを反射、走査するポリゴンモータ 54 に回転されるポリゴンミラー 51、および、ポリゴンミラー 51 を介して反射されたレーザービームの焦点を補正して結像させるための $f\theta$ レンズ 52、53 が順に設けられている。

$f\theta$ レンズ 53 と各感光体ドラム 61 y、61 m、61 c、61 k との間には、 $f\theta$ レンズ 53 を通過した各色ごとのレーザービーム光を各感光体ドラム 61 y、61 m、61 c、61 k の露光位置に向けて折り曲げる第 1 の折り返しミラー 55 y、55 m、55 c、55 k、および、第 1 の折り返しミラー 55 y、55 m、55 c により折り曲げられたレーザービーム光を更に折り曲げる第 2 および第 3 の折り返しミラー 56 y、56 m、56 c、57 y、57 m、57 c が配置されている。

なお、黒用のレーザービーム光は、第 1 の折り返しミラー 55 k により折り返された後、他のミラーを経由せずに感光体ドラム 61 k 上に案内されるようになっている。

FIG. 2 は、FIG. 1 におけるデジタル複写機の電氣的接続および制御のための信号の流れを概略的に表わすブロック図を示している。FIG. 2 において、制御系は、主制御部 30 内のメイン CPU (セントラル・プロセッシング・ユニット) 31、カラースキャナ部 1 のスキャナ CPU 100、および、カラープリンタ部 2 のプリンタ CPU 110 の 3 つの CPU で構成される。

メイン CPU 31 は、プリンタ CPU 110 と共有 RAM (ランダム・アクセス・メモリ) 35 を介して双方向通信を行うものであり、メイン CPU 31 は動作指示をだし、プリンタ CPU 110 は状態ステータスを返すようになっている。プリンタ CPU 110 とスキャナ CPU 100 はシリアル通信を行い、プリンタ CPU 110 は動作指示をだし、スキャナ CPU 100 は状態ステータスを返すようになっている。

操作パネル 40 は、液晶表示器 42、各種操作キー 43、および、これらが接続されたパネル CPU 41 を有し、メイン CPU 31 に接続されている。

主制御部 30 は、メイン CPU 31、ROM (リード・オンリ・メモリ) 32、RAM 33、NVM 34、共有 RAM 35、画像処理装置 36、ページメモリ制

御部 37、ページメモリ 38、プリンタコントローラ 39、および、プリンタフォントROM 121によって構成されている。

メインCPU 31は、全体的な制御を司るものである。ROM 32は、制御プログラムなどが記憶されている。RAM 33は、一時的にデータを記憶するものである。

NVM（持久ランダム・アクセス・メモリ：nonvolatile RAM）34は、バッテリー（図示しない）にバックアップされた不揮発性のメモリであり、電源を遮断しても記憶データを保持するようになっている。

共有RAM 35は、メインCPU 31とプリンタCPU 110との間で、双方向通信を行うために用いるものである。

ページメモリ制御部 37は、ページメモリ 38に対して画像情報を記憶したり、読出したりするものである。ページメモリ 38は、複数ページ分の画像情報を記憶できる領域を有し、カラスキャナ部 1からの画像情報を圧縮したデータを1ページ分ごとに記憶可能に形成されている。

プリンタフォントROM 121には、プリントデータに対応するフォントデータが記憶されている。プリンタコントローラ 39は、パーソナルコンピュータなどの外部機器 122からのプリントデータを、そのプリントデータに付与されている解像度を示すデータに応じた解像度でプリンタフォントROM 121に記憶されているフォントデータを用いて画像データに展開するものである。

カラスキャナ部 1は、全体を制御を司るスキャナCPU 100、制御プログラム等が記憶されているROM 101、データ記憶用のRAM 102、前記カラーイメージセンサ 15を駆動するCCDドライバ 103、前記第1キャリッジ 8などを移動する走査モータの回転を制御する走査モータドライバ 104、および、画像補正部 105などによって構成されている。

画像補正部 105は、カラーイメージセンサ 15から出力されるR、G、Bのアナログ信号をそれぞれデジタル信号に変換するA/D変換回路、カラーイメージセンサ 15のばらつき、あるいは、周囲の温度変化などに起因するカラーイメージセンサ 15からの出力信号に対するスレッシュホールドレベルの変動を補正するためのシェーディング補正回路、および、シェーディング補正回路からのシェー

ディンク補正されたデジタル信号を一旦記憶するラインメモリなどから構成されている。

カラープリンタ部 2 は、全体の制御を司るプリンタ CPU 110、制御プログラムなどが記憶されている ROM 111、データ記憶用の RAM 112、半導体レーザ発振器 60 を駆動するレーザドライバ 113、露光装置 50 のポリゴンモータ 54 を駆動するポリゴンモータドライバ 114、搬送機構 20 による用紙 P の搬送を制御する搬送制御部 115、前記帯電装置、現像ローラ、および、転写装置を用いて帯電、現像、転写を行うプロセスを制御するプロセス制御部 116、定着装置 80 を制御する定着制御部 117、およびオプションを制御するオプション制御部 118 によって構成されている。

なお、画像処理装置 36、ページメモリ 38、プリンタコントローラ 39、画像補正部 105、レーザドライバ 113 は、画像データバス 120 によって接続されている。

FIG. 3 および FIG. 4 は、画像処理装置における従来の構成と本発明の構成との違いを説明するための図である。

FIG. 3 は、従来の画像処理装置 136 の構成を概略的に示すものである。まず、図示しない画像読取手段、たとえばスキャナやデジタルカメラ等で画像を入力して R、G、B の画像データが画像処理装置 136 に出力される。

画像処理装置 136 において、色変換手段 151 では、入力される R、G、B の画像データを C、M、Y の色信号に変換する。一方、像域分離手段 150 では、入力される R、G、B の信号をもとに対象画像が文字であるか写真であるかを識別する。空間フィルタ手段 152 では、像域分離手段 150 で識別された情報をもとにフィルタ処理を行う。墨入れ手段 153 では、C、M、Y の信号から K の信号を生成し、C、M、Y、K の信号を生成する。

この際、像域分離手段 150 での識別結果が文字であれば、K の量が大きくなるように変換する。γ補正手段 154 では、図示しない画像形成手段、たとえばプリンタ等の階調特性の補正を行う。この際も、像域分離手段 150 での識別結果が文字であれば、コントラストが高くなるような特性の変換を行う。階調処理手段 155 では、出力装置の記録可能なビット数にあわせて例えば誤差拡散法等

の処理を行う。

上述したように画像処理装置 1 3 6 の各処理手段はハードウェアで実現されるが、例えば、像域分離手段 1 5 0、色変換手段 1 5 1 および空間フィルタ手段 1 5 2 の 3 つの処理が 1 つの A S I C (application specific integrated circuit) 1 5 8 で構成され、墨入れ手段 1 5 3、 γ 補正手段 1 5 4 および階調処理手段 1 5 5 の 3 つの処理が別の A S I C 1 5 9 で構成され、計 2 つの A S I C で実現される。

従って、この 2 つの A S I C 1 5 8、1 5 9 は、各色画像信号 8 ビットで合計 2 4 ビット、および識別信号各色 1 ビットで合計 3 ビットで接続することが必要となる。つまり、各色 $8 + 1 = 9$ ビットの画像信号が必要となる。

これに対して FIG. 4 は、本発明の画像処理装置 3 6 の構成を概略的に示すものである。本発明の画像処理装置 3 6 の構成も、前述した従来の画像処理装置 1 3 6 の構成とほぼ同じであるが、2 つの A S I C の接続部の構成が異なっている。なお、同一箇所には同一符号を付して説明を省略する。

すなわち、画像処理装置 3 6 は、像域分離手段 1 5 0、色変換手段 1 5 1、空間フィルタ手段 1 5 2、及び情報付加手段 1 5 6 とから構成される A S I C 2 5 8 と、墨入れ手段 1 5 3、 γ 補正手段 1 5 4、階調処理手段 1 5 5、及び情報抽出手段 1 5 7 とから構成される A S I C 2 5 9 とから構成されている。

A S I C 2 5 8 の出力段に設けられた情報付加手段 1 5 6 は、各色 8 ビットの画像信号と識別信号 1 ビットの信号を 8 ビットにして出力する。さらに、A S I C 2 5 9 では、入力段に情報抽出手段 1 5 7 が設けられ、入力される 8 ビットの情報から画像信号各色 8 ビットと識別信号 1 ビットとを抽出し、後段の各処理手段に出力する。

つまり、本発明の画像処理装置 3 6 における 2 つの A S I C 間は、各色 8 ビットの信号で接続される。

以下、FIG. 4 に基づいて本発明の構成を詳細に説明する。

まず、例えばカラー C C D スキャナを用いたカラー スキャナ部 1 は、原稿のカラー画像を読み取り R (レッド)、G (グリーン)、B (ブルー) の 3 原色の電気信号に縦横に分割した単位画素 (例えば 4 0 0 d p i) 毎に各色 8 ビットの

デジタルデータに変換し、それぞれR、G、Bの信号として画像処理装置36に出力する。

画像処理装置36において、色変換手段151は、カラーキャナ部1より入力されたR、G、Bの各信号を、カラープリンタ部2の信号に相当するC（シア）、M（マゼンタ）、Y（イエロウ）の各信号に変換する。変換は、以下の式で求められる。

$$D_r = -\log R$$

$$D_g = -\log G$$

$$D_b = -\log B$$

$$\begin{pmatrix} C \\ M \\ Y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} \\ a_{31} & a_{32} & a_{33} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} D_r \\ D_g \\ D_b \end{pmatrix}$$

FIG. 5は、この演算を行う色変換手段151の回路構成例を示すものである。色変換手段151は、ルックアップテーブル（LUT）201～203と乗算器211～219と加算器221～223とから構成されている。ルックアップテーブル（LUT）201～203は、 \log の変換を行い、9個の乗算器211～219と3個の加算器221～223は、 3×3 のマトリクス演算を行う。

FIG. 6は、空間フィルタ手段152の構成例を示すものである。空間フィルタ手段152は、高域成分算出部231、高域成分の重みを演算する乗算部232、原画像との減算部233とから構成される。

高域成分演算部231は、例えば 3×3 のラプラシアンフィルタを演算し、原画像の高域成分を強調するものであり、FIG. 7に示すようなフィルタで構成される。

FIG. 8は、空間フィルタ手段152の具体的な回路構成例である。すなわち、空間フィルタ手段152は、フリップフロップ回路241～246、乗算器251～259、加算器260、及び乗算器232と減算器233とから構成されている。

この回路が、C、M、Yの各色毎に必要となる。ここで、重み係数Kが像域分

離手段150での識別結果により制御され、識別結果が文字であれば重み係数Kは比較的大きな値を、識別結果が写真であれば重み係数Kは比較的小きな値となる。

FIG. 9は、像域分離手段150の構成例を示すものである。すなわち、像域分離手段150は、セクタ271、比較器272～277、減算器278、及びカウンタ279とから構成されている。これは、FIG. 10に示すような注目画素を含む(4×4)画素のウィンドウ(斜線が注目画素)を参照し、ウィンドウ内の最大濃度値と最小濃度値との差分を最大濃度差として計算し、最大濃度差を用いて注目画素が文字であるか写真であるかを識別するものである。つまり、ウィンドウ内の最大濃度をDmax、最小濃度をDmin、最大濃度差をΔDmaxとすると、

$$\Delta D_{\max} = D_{\max} - D_{\min}$$

の計算により最大濃度差ΔDmaxを算出する。この原理は、文字部は局所領域での濃度変化が大きく、写真は滑らかな濃度変化であるという特徴を利用して識別するものである。つまり、あらかじめ統計的に決定した閾値Thを用いて、

$$\Delta D_{\max} \geq Th : \text{文字}$$

$$\Delta D_{\max} < Th : \text{写真}$$

のように判定し、1ビットの識別信号を出力する。例えば、文字の場合は、信号として「1」を、写真であれば「0」を出力する。

なお、ここでは識別信号が1ビットの例を説明したが、文字、写真、網点の3種の信号として2ビットの信号を出力しても良い。また、それ以上の領域種別を識別して2ビット以上の信号を出力するようにしても良い。

例えば、次に示す方法は、文字、写真、網点写真の3領域を分離する方法である。文献「網点写真の識別処理方法」(電子情報通信学会論文誌87/2 Vol. J70・B No. 2)における、「ブロック分離変換法」(Block Separate Transformation Method: BSET法)である。

この方法は、対象画像をブロックに分割し、ブロック内の濃度変化により3領域を分離する方法である。その際、

- a. 写真は、ブロック内の濃度変化が小さい。

- b. 文字及び網点写真は、ブロック内の濃度変化が大きい。
- c. 文字は、濃度変化の周期が大きい。
- d. 網点写真は、濃度変化の周期が小さい。

といった濃度変化の性質を利用する。

以下に、その詳細を説明する。

- (1) 対象画像を $(m \times n)$ 画素のブロックに分割する。
- (2) ブロック内の最大濃度信号 D_{max} と最小濃度信号 D_{min} を求め、ブロック内最大濃度差信号 ΔD_{max} を算出する。
- (3) あらかじめ設定した閾値 $Th1$ と ΔD_{max} とを比較し、以下の条件で写真領域と非写真領域（文字および網点写真領域）とを分離する。

$$\Delta D_{max} \leq Th1 \cdots \text{写真領域}$$

$$\Delta D_{max} > Th1 \cdots \text{非写真領域}$$

- (4) ブロック内信号の平均信号 D_a でブロック内の各画素を二値化（0と1）する。

- (5) ブロック内の主走査方向に連続する画素間の「0と1」の変化回数 K_h を求める。同様に副走査方向についても変化回数 K_v を求める。

- (6) あらかじめ設定した閾値 $Th2$ と K_h 、 K_v とを比較し、以下の条件で文字領域と網点写真領域を分離する。

$$K_h \geq Th2 \quad \text{かつ} \quad K_v \geq Th2 \cdots \text{網点写真領域}$$

$$K_h < Th2 \quad \text{または} \quad K_v < Th2 \cdots \text{文字領域}$$

以上の手順で、文字、写真、網点写真領域を分離することが可能となる。

次に、本発明に係る情報付加手段156では、各色8ビットの画像信号に付加情報を追加して8ビットの情報を出力する。以下では、付加情報が3ビットの場合を説明する。

まず、第1実施例について説明する。

FIG. 11は、第1実施例における情報付加手段156および情報抽出手段157の構成を示すものである。

FIG. 11に示す情報付加手段156において、156aはmビットの画像信号、156bはnビットの付加情報、561は注目画素の画像情報を補正する誤差補

正手段、１５６ｃは補正画像信号、５６２は下位ビット置換手段、１５６ｄは変換画像信号、５６３は下位ビット置換手段５６２が出力する変換画像信号１５６ｄと補正画像信号１５６ｃとの誤差を算出する誤差算出手段、１５６ｅは誤差信号、５６４は誤差信号１５６ｅを蓄える誤差バッファ、１５６ｆは誤差信号、５６６は重み誤差を算出するための重み係数を記憶する重み係数記憶手段、５６５は誤差信号１５６ｆに重み係数記憶手段５６６の重み係数１５６ｇを乗じて重み誤差を算出する重み誤差算出手段、１５６ｈは重み誤差信号である。

FIG. 11に示す情報抽出手段157は、情報付加手段156から入力される変換画像信号156dをmビットの画像信号156iとして出力し、さらに下位ビット抽出手段571を有して入力される変換画像信号156dから下位ビットを抽出してnビットの付加情報156jを出力する。

以下、情報付加手段 156 における情報付加処理を詳細に説明する。なお、以下、画像信号 156 a は $m=8$ (ビット)、付加情報 156 b は $n=3$ (ビット) の像域分離信号として説明する。

空間フィルタ手段１５２の出力信号である画像信号１５６ aは、誤差補正手段５６１に入力される。誤差補正手段５６１は、後述する重み誤差信号１５６ hにより補正処理を行って補正画像信号１５６ cを出力する。補正画像信号１５６ cおよび像域分離手段１５０の出力信号である像域分離信号１５６ bは、下位ビット置換手段５６２に入力される。下位ビット置換手段１５２は、８ビットの画像信号１５６ aの下位３ビットを像域分離信号１５６ bの３ビットで置換して変換画像信号１５６ dを出力する。

FIG. 1 2は、下位ビット置換手段562で3ビットの置換を行う具体的方法を示すものである。FIG. 1 2において下位ビット置換手段562は、画像信号156aの8ビットb0～b7の下位ビットb0～b2を像域分離信号156bの3ビットd0～d2に置換する処理を行って8ビットの変換画像信号156dを出力する。

置換処理された８ビットの変換画像信号１５６ｄは、情報抽出手段１５７の下位ビット抽出手段５７に入力される。

一方、誤差算出手段563では、補正画像信号156cと変換画像信号156dとの差を算出し、これを誤差信号156eとして誤差バッファ564に出力す

る。誤差バッファ 564 は、誤差算出手段 563 で算出された誤差信号 156 e を記憶するためのものであり、後述する重み誤差算出が FIG. 13 に示すフィルタで行う場合は 1 ライン分のラインメモリが必要となる。ここでは誤差バッファ 564 は、4 画素分の誤差信号 156 f を重み誤差算出手段 565 に出力する。

重み誤差算出手段 565 では、4 画素分の誤差信号 156 f に重み係数記憶手段 566 に記憶されている重み係数 156 g (A, B, C, D (ただし、 $A = 7/16$, $B = 1/16$, $C = 5/16$, $D = 3/16$)) を乗じた重み誤差信号 156 h を算出する。ここで、重み係数記憶手段 566 に記憶されている係数は、FIG. 13 に示すように、* は注目画素の位置を示し、周辺 4 画素に配置する。各画素の誤差に重み係数 A, B, C, D を乗じて、重み誤差を算出して加算する。このような手順で重み誤差信号 156 h が算出される。

上述した手順で付加情報（像域分離信号）を付加することにより、画像信号の下位ビットには付加情報が確実に付加される。さらに情報付加したことによる誤差は、誤差拡散法で補償されるため出力画像信号の階調性も失われることはない。つまり、8ビットの画像信号に情報が付加されたことになる。

上記説明では、重み誤差の算出に FIG. 1 3 に示す誤差フィルタ（係数）の例を示したが、FIG. 1 4 に示す誤差フィルタを使用することにより、誤差バッファ 5 6 4 が不要となる。つまり、ラインメモリが不要となり重み誤差算出の演算も簡略化することができる。

上述した、像域分離手段１５０、色変換手段１５１、空間フィルタ１５２、および情報付加手段１５６が１つのＡＳＩＣ２５８で構成され、各色８ビットの信号が出力される。

次に、情報抽出手段１５７では、変換画像信号１５６ｄからｎビットの付加情報を抽出する。下位ビット抽出手段５７１では、各色８ビットの変換画像信号１５６ｄの下位３ビットを抽出し、付加情報としての像域分離信号１５６ｊを出力する。この方法にて、付加情報としての像域分離信号１５６ｊは、像域分離手段１５０が出力する付加情報としての像域分離信号１５６ｂと全く等価な信号となる。一方、画像情報としては、情報抽出手段１５７に入力される変換画像信号１５６ｄをそのまま画像信号１５６ｉとして出力する。

上述したように、画像信号（変換画像信号）の下位ビットから付加情報（像域分離信号）が確実に抽出できる。また、情報を付加したことによる誤差は、誤差拡散法で補償されるため出力画像信号の階調性も失われることはない。

次に、FIG. 3に示す墨入れ手段153は、C（シアン）、M（マゼンタ）、Y（イエロウ）の信号からC（シアン）、M（マゼンタ）、Y（イエロウ）、K（ブラック）の信号を生成する処理であり、例えば下式で示すUCRの処理で行われる。

$$K = a \times \min(C, M, Y)$$

$$C' = C - K$$

$$M' = M - K$$

$$Y' = Y - K$$

a：墨の量を決定するパラメータ

この演算は、例えばFIG. 15に示す回路で構成される。すなわち、墨入れ手段153は、比較器281、283、セクタ282、284、及び減算器285～87で構成されている。

この墨入れ手段153でのページ識別利用方法は、例えば、墨率aを画像の種別毎に変える方法がある。文字がある場合の一樣下地や網点下地では、墨率aを大きく設定する事により黒い文字がより単色の黒で再現され易くなり、文字の再現を向上することができる。網点写真や連続写真の場合は、墨率aを小さくして色再現性を重視する。

次に、FIG. 3に示すγ補正手段154は、C、M、Yの各色のカラープリンタ部2での濃度特性を補正し、ユーザが濃度を調整する際に使用するブロックであり、最も簡単な構成としてはFIG. 16に示すような入力8ビット、出力8ビットのLUT（ルックアップテーブル）となる。このテーブルには例えばFIG. 17に示されるような濃度変換カーブが設定される。デフォルトでは、例えば0のカーブ（入力と出力とが等しくなるカーブ）が設定され、ユーザが濃度を調整すると決定された画質パラメータに応じて、-3～+3に対応する濃度カーブが選択され設定される。

γ補正手段154では、像域分離手段150の識別情報により次のような設定

方法がある。例えば、文字がある場合の一様下地や網点下地の場合は、 γ 補正として用いる γ カーブとして高 γ なテーブルを用意してセットする。そうすることにより文字の再現性が向上する。一方、網点写真や連続写真では、階調再現性を重視した入出力がリニアなテーブルを設定する。

次に、FIG. 3に示す階調処理手段155は、C, M, Y, K各8ビットの信号を例えば1ビット（2値）に変換する処理であり、代表的な方法として「誤差拡散法」がある。「誤差拡散法」は、注目画素の濃度に、既に2値化した周辺画素の2値化誤差に重み係数を乗じたものを加え、固定閾値で2値化する方法である。

FIG. 18は「誤差拡散法」による2値化処理の構成ブロック図である。FIG. 18において、155aは入力画像信号、551は注目画素の画像情報を補正する補正手段、155bは補正画像信号、552は補正された注目画素の画像情報を2値化する2値化手段、155cは2値化画像信号、553は2値化された注目画素の2値化誤差を算出する2値化誤差算出手段、155dは2値化誤差信号、554は重み誤差を算出するための重み係数を記憶する重み係数記憶手段、555は2値化誤差算出手段553で算出した2値化誤差に重み係数記憶手段554の重み係数を乗じて重み誤差を算出する重み誤差算出手段、155eは重み誤差信号、556は重み誤差算出手段555で算出した重み誤差を記憶する誤差記憶手段、155fは画像補正信号である。

以下、「誤差拡散法」の2値化処理を詳細に説明する。

入力信号155aは補正手段551に入力される。補正手段551は、入力信号155aに対して後述する画像補正信号155fにより補正処理を行い、補正画像信号155bを2値化手段552と2値化誤差算出手段553に出力する。2値化手段552は、入力される補正画像信号155bを2値化閾値 T_h （例えば $80h$ ： h はhexで16進数であることを示す）と比較する。比較の結果、2値化手段552は、補正画像信号155bが2値化閾値 T_h より大きければ2値化画像信号155cとして「1」（黒画素）を出力し、小さければ「0」（白画素）を出力する。

2値化誤差算出手段553では、補正画像信号155bと2値化画像信号155c（ただし、ここでは2値化画像信号が「0」のときは $0h$ 、「1」のときは

f f hとする)との差を算出し、これを2値化誤差信号155dとして重み誤差算出手段555に出力する。重み誤差算出手段555では、2値化誤差信号155dに重み係数記憶手段554に記憶されている重み係数A、B、C、D(ただし、 $A=7/16$ 、 $B=1/16$ 、 $C=5/16$ 、 $D=3/16$)を乗じた重み誤差信号155eを算出して誤差記憶手段556に出力する。ここで、重み係数記憶手段554における*は注目画素の位置を示し、注目画素の2値化誤差に重み係数A、B、C、Dを乗じて、注目画素の周辺4画素(重み係数A、B、C、Dの位置に対応する画素)の重み誤差信号155eを算出する。

誤差記憶手段556は、重み誤差算出手段555で算出された重み誤差信号155eを記憶するためのものであり、重み誤差算出手段555で算出された4画素分の重み誤差を注目画素*に対してそれぞれ e_A 、 e_B 、 e_C 、 e_D の領域に加算して記憶する。上述した画像補正信号155fは、注目画素*の位置の信号であり、上記手順で算出され計4画素分の重み誤差の累積した信号である。

上記階調処理手段155の説明では、出力が2値の場合を説明したが、2値化の閾値Thを複数個用意して入力信号と比較処理することにより、2値の場合と同様に階調処理が多値化で行うことが可能である。

階調処理手段155では、例えば、次のように像域分離手段150が出力する識別情報を利用する。像域分離手段150が出力する識別情報が写真であれば、上述した誤差拡散の処理を行い、文字であれば誤差を拡散せず、つまり画像補正信号155fを「0」として処理する。

上述した、情報抽出手段157、墨入れ手段153、 γ 補正手段154、階調処理手段155が1つのASIC259で構成される。

上述したように処理されたC(シアン)、M(マゼンタ)、Y(イエロウ)、K(ブラック)の各信号は、カラープリンタ部2に入力されて用紙に記録して出力される。

なお、上記第1実施例は本発明の構成の一例であって、本発明の主旨を維持したまま様々な拡張、変形が可能である。

次に、第2実施例について説明する。

FIG.19は、第2実施例における情報付加手段156および情報抽出手段15

7の構成を示すものである。FIG. 1 1の構成と同様に m ビットの画像信号に n ビットの情報を付加する例であるが、情報ビット付加手段と誤差算出手段の位置が異なる。同一箇所には同一符号を付して説明を省略する。

情報付加手段1 5 6は、誤差補正手段5 6 1、誤差算出手段5 6 3、誤差バッファ5 6 4、重み誤差算出手段5 6 5、重み係数記憶手段5 6 6、多値化手段5 6 7、情報ビット付加手段5 6 8とから構成されている。本第2実施例では、多値手段5 6 7と、下位ビット置換手段5 6 2に代えて情報ビット付加手段5 6 8が設けられている。

情報抽出手段1 5 7は、情報ビット抽出手段5 7 2と画像ビット抽出手段5 7 3とから構成されている。

FIG. 1 9の構成において、情報ビット付加手段5 6 8は、誤差を算出するループの外側に位置する。つまり、誤差補正手段5 6 1からの m ビットの画像信号は、多値化手段5 6 7にて $m-n$ ビットにビット数が減らされる。その後、情報ビット付加手段5 6 8は、多値化手段5 6 7にて $m-n$ ビットにビット数が減らされた画像信号に n ビットの情報ビットを付加してトータル m ビットとする。この第2実施例の構成においては、変換画像信号 m ビットの上位 $m-n$ ビットで表される。つまり、画像信号としては、 m ビットから $m-n$ ビットに減ったことになる。

一方、付加情報は、情報ビット抽出手段5 7 2で m ビットの変換画像信号の下位 n ビットを抽出することによりなされる。画像信号は、画像ビット抽出手段で $m-n$ ビットを抽出することによりなされる。

次に、第3実施例について説明する。

FIG. 2 0は、第3実施例における情報付加手段1 5 6および情報抽出手段1 5 7の構成を示すものである。情報付加手段1 5 6は、置換情報画素判定手段5 8 1と情報ビット置換手段5 8 2とから構成されている。情報抽出手段1 5 7は、置換情報画素判定手段5 8 3と情報ビット抽出手段5 8 4とから構成されている。

FIG. 2 0に示した構成は、付加したい情報量が付加される画像情報量と比較して十分少ない場合に有効な方法である。

例えば、 $(j \times k)$ 画素につき n ビットの情報を付加する場合である。FIG. 2 1は、 (5×5) 画素につき4ビットの情報を付加するケースの例を示しており、

斜線で示す画素（計４画素）に情報を付加する。

FIG. 20の構成において、置換情報画素判定手段５８１および置換情報画素判定手段５８３は全く同一の構成であり、両者はFIG. 21に示すように情報を付加する画素位置を決定する手段である。情報付加手段１５６の情報ビット置換手段５８２は、置換情報画素判定手段５８１で情報を付加する画素位置の決定に応じて n ビットの情報を付加する。情報抽出手段１５７の情報ビット抽出手段５８４は、置換情報画素判定手段５８３で情報が付加された画素位置に応じて n ビットの情報を抽出する。

次に、第４実施例について説明する。

FIG. 22は、第４実施例における情報付加手段１５６および情報抽出手段１５７の構成を示すものである。同一箇所には同一符号を付して説明を省略する。

情報付加手段１５６は、誤差補正手段５６１、誤差算出手段５６３、誤差バッファ５６４、重み誤差算出手段５６５、重み係数記憶手段５６６、置換情報画素判定手段５８１、情報ビット置換手段５８２とから構成されている。情報抽出手段１５７は、置換情報画像判定手段５８３と情報ビット抽出手段５８４とから構成されている。

FIG. 22に示す構成は、FIG. 20に示す構成にてさらに階調性を向上させるものである。情報ビット置換手段５８２で情報ビット置換後、その置換により生じた原画像との誤差を誤差拡散法により補償する構成である。誤差の補償の手順については、FIG. 11にて説明した手順と同等である。

次に、第５実施例について説明する。

FIG. 23は、第５実施例における情報付加手段１５６および情報抽出手段１５７の構成を示すものである。同一箇所には同一符号を付して説明を省略する。

情報付加手段１５６は、誤差補正手段５６１、情報ビット付加手段５６２、誤差算出手段５６３、誤差バッファ５６４、重み誤差算出手段５６５、重み係数記憶手段５６６、多値化手段５６７とから構成されている。情報抽出手段１５７は、情報ビット抽出手段５７２と画像ビット抽出手段５７３とから構成されている。

上述した第２実施例（FIG. 19）では、画像信号 m ビット、付加情報 n ビットに対して入力画像信号と同じ m ビットの情報を出力する構成であったが、第５実

施例（FIG. 2 3）の構成では、出力が 1 （ $1 < m$ ）ビットとなる。つまり、 m ビットの入力画像信号を多値化手段 5 6 7により $1 - n$ ビットにビット数を減じて、その後 n ビットの情報を付加する構成である。例えば、 $m = 8$ ビット、 $1 = 4$ ビットとすることが可能である。

一方、情報抽出手段 1 5 7において付加情報は、情報ビット抽出手段 5 7 2で 1 ビットの変換画像信号の下位 n ビットを抽出することによりなされる。また、画像信号は、画像ビット抽出手段で $1 - n$ ビットを抽出することによりなされる。

次に、第 6 実施例について説明する。

FIG. 2 4は、第 6 実施例における情報付加手段 1 5 6および情報抽出手段 1 5 7の構成を示すものである。同一箇所には同一符号を付して説明を省略する。

情報付加手段 1 5 6は、誤差補正手段 5 6 1、情報ビット付加手段 5 6 2、誤差算出手段 5 6 3、誤差バッファ 5 6 4、重み誤差算出手段 5 6 5、重み係数記憶手段 5 6 6とから構成されている。情報抽出手段 1 5 7は、下位ビット抽出手段 5 7 2を有する。

上述した第 1 実施例（FIG. 1 1）では、全ての色分解信号（RGB, CMY, CMYK等）毎に情報を付加する例を説明したが、情報を付加する対象色信号を制限することにより画質の劣化を抑えることが可能である。

FIG. 2 4において、例えば、CMY信号の場合、Y信号は視覚的に知覚しにくい特性を有している。従って、FIG. 2 4に示すように、Y信号にのみ情報を付加し、他の色信号C, Mについては原画像をそのまま出力する構成にすることにより、画質劣化を抑制することが可能である。

さらに、輝度・色差で表現されるカラー信号（ $L^*a^*b^*$ 、YIQ等）に対しては、色差信号にのみ情報を付加することにより、画質劣化を抑制することが可能である。

次に、第 7 実施例について説明する。

FIG. 2 5は、第 7 実施例における情報付加手段 1 5 6および情報抽出手段 1 5 7の構成を示すものである。同一箇所には同一符号を付して説明を省略する。

情報付加手段 1 5 6は、情報ビット付加手段 5 6 2と多値ディザ化手段 5 9 0とから構成されている。情報抽出手段 1 5 7は、情報ビット抽出手段 5 7 2と画

像ビット抽出手段 573 とから構成されている。

上述した各実施例では、誤差拡散法により画像のビット数の低減を行っていた。これに対して FIG. 25 に示す第 7 実施例は、多値ディザ化手段 590 でディザ化することによりビット数を減らすようにしたものである。

FIG. 26 は、ディザ化の方法を示すもので 2 値の出力を示す例である。

FIG. 26 において、a は入力画像、b はディザマトリクス（閾値）、c は出力画像を表す。ディザ法では、各入力画素に対応するディザマトリクスの閾値と比較して 2 値化を行う方法である。このように、ディザ法にてビット数を $m-n$ ビットに低減後、 n ビットの情報を付加して全体で m ビットにすることができる。情報付加後の変換画像信号からの情報ビット抽出については、第 2 実施例（FIG. 19）で説明した方法と同一である。

次に、第 8 実施例について説明する。

FIG. 27 は、第 8 実施例における情報付加手段 156 および情報抽出手段 157 の構成を示すものである。同一箇所には同一符号を付して説明を省略する。

情報付加手段 156 は、誤差補正手段 561、情報ビット付加手段 562、誤差算出手段 563、誤差バッファ 564、重み誤差算出手段 565、重み係数記憶手段 566、差分情報算出手段 591 とから構成されている。情報抽出手段 157 は、付加情報抽出手段 574 を有する。

第 1 実施例（FIG. 11）の構成では付加したい情報が一定であった場合、例えば全て「0」であった場合に「0」で画像の下位ビットを置き換えた際、誤差拡散を行っても誤差補償はされるが表現できる階調が見かけ上減ってしまう。

そこで、第 8 実施例（FIG. 27）の構成では、付加情報が一定である場合の画質低下を抑えるため、差分情報算出手段 591 で付加情報の差分情報を算出し、差分があるか否かを表す 1 ビットと付加情報 n ビットとを原画像に付加する。

FIG. 28 と FIG. 29 は差分情報を用いた場合の情報付加の方法を示した例である。FIG. 28 は、差分があった場合、つまり連続する付加情報が変化している場合で、最下位ビットを「1」とし、その上位 n ビットに情報を付加する。FIG. 29 は、差分が「0」であった場合、つまり付加情報が連続して同一であった場合であり、最下位ビットを「0」とし、他のビットはそのまま出力する。この方

法では、付加情報が変化した場合に $n + 1$ ビットの情報を付加することになるが、変化しない場合は1ビットのみの付加となり画質低下を抑えることが可能となる。

次に、第9実施例について説明する。

FIG. 30は、第9実施例における情報付加手段156および情報抽出手段157の構成を示すものである。同一箇所には同一符号を付して説明を省略する。

情報付加手段156は、誤差補正手段561、誤差算出手段563、誤差バッファ564、重み誤差算出手段565、重み係数記憶手段566、情報ビット置換手段582、置換ビット判定手段595とから構成されている。情報抽出手段157は、情報ビット抽出手段584と置換ビット判定手段596とから構成されている。

FIG. 30に示す構成では、 n ビットの情報を画像の下位 n ビットに対して置き換えるのではなく、FIG. 31に示すように m ビットの画像から置換ビット判定手段595により n ビットをランダムまたはある規則に従って画素ごとに決定し、そのビットを置き換える。このようにすることにより、情報ビットが一定である場合でも画像の劣化を抑えることが可能である。

次に、第10実施例について説明する。

FIG. 32は、FIG. 12に示した下位ビット置換手段562の別の実施例である。ランダムLUT（ルックアップテーブル）597を用いて情報ビットのビット列を画素毎にランダムまたは所定の規則に従って別のビット列に置き換える。このビット列に置き換えた後に下位ビット置換手段562で置換する。ビット抽出時は、ランダム逆LUT（ルックアップテーブル）598を用いて同等の規則で元のビット列に戻す。このようにした場合、情報ビットが一定である場合でも画像の劣化を抑えることが可能となる。

なお、FIG. 32には上記構成を説明するためにFIG. 11に示す構成を省略してある。ランダムLUT 597は、FIG. 11に示す下位ビット置換手段562の情報ビット入力前段に設けられ、ランダム逆LUT 598は、FIG. 11に示す下位ビット抽出手段571の後段に設けられる。

以上説明したように上記発明の実施の形態によれば、画像を扱うシステム設計の際、8ビットに制約されない画像信号を扱うシステムを簡易かつ安価かつ画像

の劣化を最小限におさえたままで画像信号に情報を付加することができる。

さらに、情報付加した変換画像信号から正確に付加情報を抽出することを可能とする。

WHAT IS CLAIMED IS:

1. 第1の処理回路と第2の処理回路とが m ビットで接続されて構成される画像処理装置において、

m ビットの画像信号の下位 n ビットを n ビットの付加情報で置換して m ビットの変換画像信号を出力する置換手段と、

この置換手段で置換された m ビットの変換画像信号と上記 m ビットの置換前の画像信号との誤差を算出する誤差算出手段と、

この誤差算出手段で算出された誤差を記憶する誤差バッファと、

重み誤差を算出するための重み係数を予め記憶している重み係数記憶手段と、

上記誤差バッファに記憶された誤差に上記重み係数記憶手段に記憶されている重み係数を乗じて重み誤差を算出する重み誤差算出手段と、

この重み誤差算出手段で算出された重み誤差を用いて上記 m ビットの置換前の画像信号を補正する誤差補正手段と、

上記置換手段で置換されて出力された m ビットの変換画像信号の下位 n ビットを抽出する抽出手段と、

を具備することを特徴とする画像処理装置。

2. 上記 m ビットの変換画像信号は、色分解されたカラー画像信号のうち特定色成分のみであることを特徴とする請求項1記載の画像処理装置。

3. 上記 m ビットの置換前の画像信号は、輝度、色差で表現されるカラー画像信号の色差成分であることを特徴とする請求項1記載の画像処理装置。

4. 第1の処理回路と第2の処理回路とが m ビットで接続されて構成される画像処理装置において、

m ビットの画像信号を $m-n$ ビットに多値化する多値化手段と、

この多値化手段で多値化された $m-n$ ビットの画像信号と上記 m ビットの多値化前の画像信号との誤差を算出する誤差算出手段と、

この誤差算出手段で算出された誤差を記憶する誤差バッファと、

重み誤差を算出するための重み係数を予め記憶している重み係数記憶手段と、

上記誤差バッファに記憶された誤差に上記重み係数記憶手段に記憶されている重み係数を乗じて重み誤差を算出する重み誤差算出手段と、

この重み誤差算出手段で算出された重み誤差を用いて上記 m ビットの多値化前の画像信号を補正する誤差補正手段と、

上記多値化手段で多値化された $m - n$ ビットの画像信号に n ビットの情報を付加して m ビットの変換画像信号を出力する付加手段と、

この付加手段から出力された m ビットの変換画像信号から n ビットの情報ビットを抽出する第1の抽出手段と、

上記付加手段から出力された m ビットの変換画像信号から $m - n$ ビットの画像ビットを抽出する第2の抽出手段と、

を具備することを特徴とする画像処理装置。

5. 第1の処理回路と第2の処理回路とが m ビットで接続されて構成される画像処理装置において、

$j \times k$ 画素内の n 画素を特定する第1の置換情報画素判定手段と、

この第1の置換情報画素判定手段で処理対象画素が特定の n 画素であると判定された際、 m ビットの画像信号の特定ビットを n ビットの付加情報の特定ビットで置換して m ビットの変換画像信号を出力する置換手段と、

$j \times k$ 画素内の n 画素を特定する第2の置換情報画素判定手段と、

この第2の置換情報画素判定手段で処理対象画素が特定の n 画素であると判定された際、上記置換手段から出力される m ビットの変換画像信号の特定ビットを抽出し、 $j \times k$ 画素内で n ビットの情報ビットを再構成する情報ビット抽出手段と、

を具備することを特徴とする画像処理装置。

6. 第1の処理回路と第2の処理回路とが m ビットで接続されて構成される画像処理装置において、

$j \times k$ 画素内の n 画素を特定する第1の置換情報画素判定手段と、

この第1の置換情報画素判定手段で処理対象画素が特定の n 画素であると判定された際、 m ビットの画像信号の特定ビットを n ビットの付加情報の特定ビットで置換して m ビットの変換画像信号を出力する置換手段と、

この置換手段で置換された m ビットの変換画像信号と上記 m ビットの置換前の画像信号との誤差を算出する誤差算出手段と、

この誤差算出手段で算出された誤差を記憶する誤差バッファと、
重み誤差を算出するための重み係数を予め記憶している重み係数記憶手段と、
上記誤差バッファに記憶された誤差に上記重み係数記憶手段に記憶されている
重み係数を乗じて重み誤差を算出する重み誤差算出手段と、

この重み誤差算出手段で算出された重み誤差を用いて上記mビットの置換前の
画像信号を補正する誤差補正手段と、

$j \times k$ 画素内の n 画素を特定する第2の置換情報画素判定手段と、

この第2の置換情報画素判定手段で処理対象画素が特定の n 画素であると判定
された際、上記置換手段で置換されて出力されたmビットの変換画像信号の特定
ビットを抽出し、 $j \times k$ 画素内で n ビットの情報ビットを再構成する情報ビット
抽出手段と、

を具備することを特徴とする画像処理装置。

7. 第1の処理回路と第2の処理回路とがmビットで接続されて構成される画像
処理装置において、

$j \times k$ 画素内の n 画素を特定する第1の置換情報画素判定手段と、

この第1の置換情報画素判定手段で処理対象画素が特定の n 画素であると判定
された際、mビットの画像信号の下位 n ビットを n ビットの付加情報で置換して
mビットの変換画像信号を出力する置換手段と、

この置換手段で置換されたmビットの変換画像信号と上記mビットの置換前の
画像との誤差を算出する誤差算出手段と、

誤差算出手段で算出された誤差を記憶する誤差バッファと、

重み誤差を算出するための重み係数を予め記憶している重み係数記憶手段と、

上記誤差バッファに記憶された誤差に上記重み係数記憶手段に記憶されている
重み係数を乗じて重み誤差を算出する重み誤差算出手段と、

この重み誤差算出手段で算出された重み誤差を用いて上記mビットの置換前の
画像信号を補正する誤差補正手段と、

$j \times k$ 画素内の n 画素を特定する第2の置換情報画素判定手段と、

この第2の置換情報画素判定手段で処理対象画素が特定の n 画素であると判定
された際、上記置換手段で置換されて出力されたmビットの変換画像信号の下位

nビットを抽出する抽出手段と、

を具備することを特徴とする画像処理装置。

8. 第1の処理回路と第2の処理回路とが1ビットで接続されて構成される画像処理装置において、

mビット画像信号を $1-n$ ビット ($n < 1 < m$) に多値化する多値化手段と、

この多値化手段で多値化された $1-n$ ビットの画像信号と上記mビットの多値化前の画像信号との誤差を算出する誤差算出手段と、

この誤差算出手段で算出された誤差を記憶する誤差バッファと、

重み誤差を算出するための重み係数を予め記憶している重み係数記憶手段と、

上記誤差バッファに記憶された誤差に上記重み係数記憶手段に記憶されている重み係数を乗じて重み誤差を算出する重み誤差算出手段と、

この重み誤差算出手段で算出された重み誤差を用いて上記mビットの多値化前の画像信号を補正する誤差補正手段と、

上記多値化手段で多値化された $1-n$ ビットの画像信号にnビットの情報を付加して1ビットの変換画像信号を出力する付加手段と、

この付加手段から出力された1ビットの変換画像信号からnビットの情報ビットを抽出する第1の抽出手段と、

上記付加手段から出力された1ビットの変換画像信号から $1-n$ ビットの画像ビットを抽出する第2の抽出手段と、

を具備することを特徴とする画像処理装置。

9. 第1の処理回路と第2の処理回路とがmビットで接続されて構成される画像処理装置において、

mビットの画像信号を $m-n$ ビットに多値化する多値ディザ化手段と、

この多値ディザ化手段で多値化された $m-n$ ビットの画像信号にnビットの情報を付加してmビットの変換画像信号を出力する付加手段と、

この付加手段から出力されたmビットの変換画像信号からnビットの情報ビットを抽出する第1の抽出手段と、

上記付加手段から出力されたmビットの変換画像信号から $m-n$ ビットの画像ビットを抽出する第2の抽出手段と、

を具備することを特徴とする画像処理装置。

10. 第1の処理回路と第2の処理回路とが m ビットで接続されて構成される画像処理装置において、

連続する2画素の n ビットの付加情報の差分を抽出する差分情報抽出手段と、

この差分情報抽出手段で抽出された差分が0でない場合、 m ビットの画像信号の下位 $n+1$ ビットから n ビットを付加情報で置換し、さらに最下位1ビットを1で置き換え、差分情報抽出手段の差分が0の場合、 m ビットの画像信号の最下位1ビットを0で置換して m ビットの変換画像信号を出力する置換手段と、

この置換手段で置換された m ビットの変換画像信号と上記 m ビットの置換前の画像信号との誤差を算出する誤差算出手段と、

この誤差算出手段で算出された誤差を記憶する誤差バッファと、

重み誤差を算出するための重み係数を予め記憶している重み係数記憶手段と、

上記誤差バッファに記憶された誤差に上記重み係数記憶手段に記憶されている重み係数を乗じて重み誤差を算出する重み誤差算出手段と、

この重み誤差算出手段で算出された重み誤差を用いて上記 m ビットの置換前の画像信号を補正する誤差補正手段と、

上記置換手段で置換されて出力された m ビットの変換画像信号の下位 n ビットを抽出する抽出手段と、

を具備することを特徴とする画像処理装置。

11. 第1の処理回路と第2の処理回路とが m ビットで接続されて構成される画像処理装置において、

m ビットの画像信号中の n ビットを特定する第1の置換ビット判定手段と、

この第1の置換ビット判定手段で特定された n ビットを n ビットの付加情報で置換して m ビットの変換画像信号を出力する置換手段と、

この置換手段で置換された m ビットの変換画像信号と上記 m ビットの置換前の画像信号との誤差を算出する誤差算出手段と、

この誤差算出手段で算出された誤差を記憶する誤差バッファと、

重み誤差を算出するための重み係数を予め記憶している重み係数記憶手段と、

上記誤差バッファに記憶された誤差に上記重み係数記憶手段に記憶されている

重み係数を乗じて重み誤差を算出する重み誤差算出手段と、

この重み誤差算出手段で算出された重み誤差を用いて上記 m ビットの置換前の画像信号を補正する誤差補正手段と、

上記 m ビットの画像信号中の n ビットを特定する第2の置換ビット判定手段と、

上記置換手段から出力される m ビットの変換画像信号から上記第2の置換ビット判定手段で特定された n ビットを抽出する抽出手段と、

を具備することを特徴とする画像処理装置。

12. 第1の処理回路と第2の処理回路とが m ビットで接続されて構成される画像処理装置において、

n ビットの付加情報をランダムな n ビット系列に変換する変換手段と、

m ビットの画像信号の下位 n ビットを上記変換手段で変換された n ビットのランダムビット系列に置換して m ビットの変換画像信号を出力する置換手段と、

この置換手段で置換された m ビットの変換画像信号と上記 m ビットの置換前の画像信号との誤差を算出する誤差算出手段と、

この誤差算出手段で算出された誤差を記憶する誤差バッファと、

重み誤差を算出するための重み係数を予め記憶している重み係数記憶手段と、

上記誤差バッファに記憶された誤差に上記重み係数記憶手段に記憶されている重み係数を乗じて重み誤差を算出する重み誤差算出手段と、

この重み誤差算出手段で算出された重み誤差を用いて上記 m ビットの置換前の画像信号を補正する誤差補正手段と、

上記置換手段で置換されて出力された m ビットの変換画像信号の下位 n ビットを抽出する抽出手段と、

この抽出手段で抽出された下位 n ビットを上記変換手段による変換の逆変換を行う逆変換手段と、

を具備することを特徴とする画像処理装置。

ABSTRACT OF THE DISCLOSURE

情報付加手段の下位ビット置換手段は、8ビットの画像信号の下位3ビットを像域分離信号の3ビットで置換して8ビットの変換画像信号を出力し、情報抽出手段の下位ビット抽出手段では、8ビットの変換画像信号の下位3ビットを抽出して付加情報としての像域分離信号を出力し、一方、画像情報としては情報抽出手段に入力される変換画像信号をそのまま画像信号として出力する。